

TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Prise en main

Présentation de VesselView 4.....	2	Mise à niveau de VesselView.....	5
Boutons.....	2	Installation de la sonde de température d'air ambiant.....	5
Sélection de la langue affichée.....	2	Entretien.....	6
Panneau arrière.....	3	Nettoyage quotidien de l'écran.....	6
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 4.....	3	Nettoyage du port média.....	6
Mise à jour du logiciel VesselView 4.....	4	Boutons coincés.....	6
Obtention de la dernière version du logiciel.....	4		

Section 2 - Écrans initiaux et assistant de configuration

Démarrage initial.....	8	Menus Settings (Paramètres).....	15
Écran de démarrage.....	8	Écrans de démarrage.....	17
Assistant Installation.....	8	Démarrage.....	17
Importation de la configuration.....	10	Moteur arrêté, allumage sur marche.....	17
Configuration des moteurs.....	11	Moteur tournant au ralenti.....	17
Configuration de l'affichage.....	11	Panne de moteur.....	18
Configuration du dispositif.....	12	Navigation parmi les pannes.....	18
Units Setup (Configuration des unités).....	12	Maintenance planifiée du moteur.....	19
Configuration des réservoirs.....	12	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	20
Configuration de la vitesse.....	13	Erreurs de communication.....	21
Assistant de fin de la configuration.....	14		

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Fonctionnalité du champ d'état du système.....	24	Navigation.....	34
Navigation parmi les champs de données.....	25	Save (Enregistrer).....	36
Agrandissement des champs de données.....	25	Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé).....	36
Auto Cycle (Cycle automatique).....	26	Mode Régulateur de vitesse.....	37
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	26	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	37
Activation de la barre de défilement et navigation.....	26	Zones de données du régulateur de vitesse.....	37
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur.....	27	Modification de champ de données constantes.....	37
Choix final des données sélectionnées par l'utilisateur	27	Régulateur de vitesse – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur.....	37
Icônes de la barre de défilement.....	28	Navigation avec le régulateur de vitesse.....	38
Mode économie.....	28	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	38
ECO Mode (Mode ECO).....	28	Commande de pêche à la traîne.....	38
Valeurs ECO minimales et maximales.....	29	Zone de données de la commande de pêche à la traîne.....	38
Cibles de régime et de trim ECO.....	29	Modification de champ de données constantes.....	38
Couleurs des cibles.....	30	Pêche à la traîne – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur.....	39
Navigation ECO.....	31	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne).....	39
ECO Refresh (Actualiser ECO).....	31	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	40
Minimize (Réduire).....	31	Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique).....	40
Modification des cibles ECO.....	32	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique).....	40
Modification des valeurs cibles.....	32	Réduction du pilote automatique.....	40
Mode Smart Tow.....	32		
Smart Tow.....	32		
Valeurs Smart Tow.....	33		
Panneau de présentation Smart Tow.....	33		
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de Smart Tow.....	34		

Section 4 - Configuration et étalonnages

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	44	Préférences.....	44
Navigation dans le menu.....	44	Bateau.....	45
System (Système).....	44	SmartCraft.....	45

Liaisons simples.....	47	Étalonnage de réservoir – Par défaut.....	48
Alarmes.....	48	Étalonnage de réservoir – Avancé.....	48
Unités.....	48	Network (Réseau).....	49
Réservoirs.....	48	Personality File (Fichier personnalité).....	49

Section 5 - Avertissements

Avertissement – Pannes et alarmes	52	Alarme de profondeur.....	53
Alarme de carburant critique.....	52		

Section 1 - Prise en main

1

Table des matières

Présentation de VesselView 4.....	2	Mise à niveau de VesselView	5
Boutons	2	Installation de la sonde de température d'air ambiant	5
Sélection de la langue affichée	2	5
Panneau arrière	3	Entretien.....	6
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 4.....	3	Nettoyage quotidien de l'écran	6
Mise à jour du logiciel VesselView 4.....	4	Nettoyage du port média	6
Obtention de la dernière version du logiciel	4	Boutons coincés	6

Présentation de VesselView 4

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 4 est un centre complet d'informations sur le bateau complet qui peut afficher des données sur deux moteurs à essence ou diesel au maximum. Il contrôle et affiche continuellement des données de fonctionnement comprenant des informations détaillées sur la température et la profondeur de l'eau, l'état du trim, la vitesse du bateau et l'angle de direction, ainsi que l'état des réservoirs de carburant, d'huile, d'eau propre et d'eau usée.

VesselView peut en outre être totalement intégré à un système de positionnement mondial (GPS) du bateau ou à 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 du pilote automatique et de la manette. Toutes les fonctionnalités de pilotage sont contrôlées par le biais du pavé CAN de pilotage automatique de Mercury Marine.

VesselView affiche l'état actif ou en veille d'un mode de commande ; des fenêtres contextuelles s'affichent lorsque le bateau atteint des points de cheminement, sollicitant une réponse pour changer de cap. Un texte d'affichage supplémentaire peut être utilisé pour régler les moteurs et les embases afin d'obtenir une efficacité maximale.

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

Boutons



VesselView 4

- a - Bouton PAGES
- b - Flèche GAUCHE
- c - Flèche DROITE
- d - Bouton ENTER (Entrée)

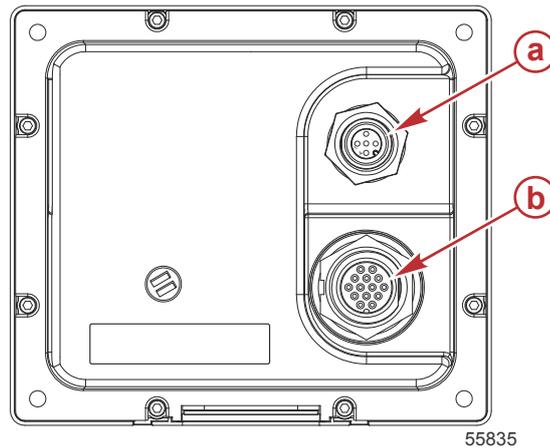
- Une pression sur le bouton PAGES permet d'activer le menu de la barre de défilement. Une deuxième pression sur le bouton PAGES permet de quitter le menu de la barre de défilement.
- Les flèches GAUCHE et DROITE permettent de parcourir (mettre en surbrillance) les champs d'un écran.
- Appuyer sur le bouton ENTER (Entrée) une fois l'icône souhaitée mise en surbrillance afin d'accéder à ce champ de données ou à cette fonction.

Sélection de la langue affichée

VesselView est programmé pour afficher les données et le texte en plusieurs langues. Changer la langue en suivant ces étapes.

1. Appuyer sur le bouton PAGES.
2. Appuyer sur la flèche DROITE pour défiler jusqu'à l'icône SETTINGS (PARAMÈTRES).
3. Appuyer sur le bouton ENTER (Entrée).
4. Sélectionner System (Système), appuyer sur le bouton ENTER (Entrée).
5. Appuyer encore sur le bouton ENTER (Entrée) pour sélectionner une langue.
6. Appuyer sur les flèches GAUCHE ou DROITE pour sélectionner une langue.
7. Sélectionner Yes (Oui) dans la case Change language (Changement de langue).
8. Un écran RESTARTING (Redémarrage) s'affiche.
9. La nouvelle langue s'affiche dans VesselView.

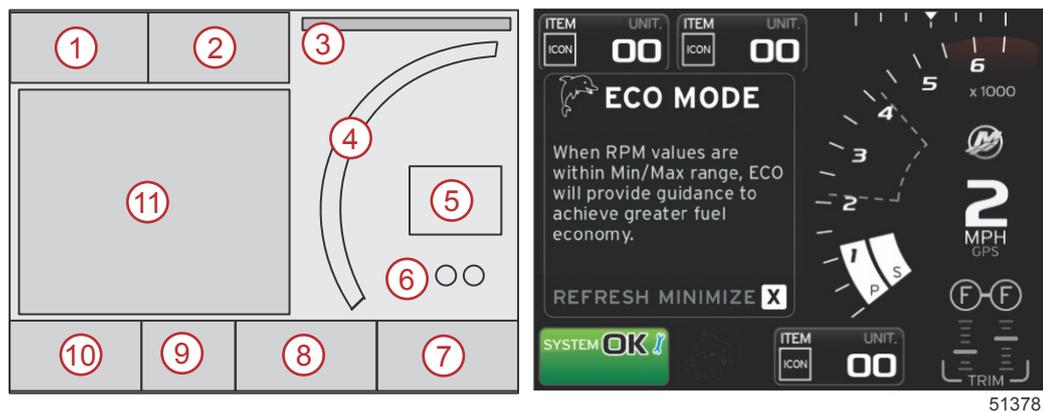
Panneau arrière



Élément	Fonction	Description
a	NMEA 2000	Raccordement au réseau NMEA 2000
b	SmartCraft	Entrée d'alimentation et raccordement au réseau SmartCraft, liaison aux instruments SC 100

Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 4

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



- Volts ou depth (Profondeur) : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Une liste du contenu affiché disponible peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
 - Volts ne s'affiche dans le champ que lorsqu'un transducteur de profondeur est installé.
 - Si aucun transducteur de profondeur n'est installé ou si celui-ci a été retiré, Depth (Profondeur) est remplacé par Volts.
- Fuel (Carburant) : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Une liste du contenu affiché disponible peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
 - Affiche uniquement le volume total de carburant. Les données relatives au carburant figurent à l'écran, sous Fuel Management (Gestion du carburant).
- Angle de direction : Si l'option est installée, l'utilisateur peut sélectionner des limites maximales de 45 ou 60° et inverser l'angle. L'angle de direction est disponible si le capteur est installé et surveillé par le module de commande. Cette fonctionnalité est désactivée lorsque l'ensemble de propulsion installé est un moteur hors-bord, mais elle peut être manuellement activée dans le menu Settings (Paramètres).
- RPM (Régime moteur) : Affiche une barre mobile représentant le régime moteur. Dans le cas d'une application à moteurs jumelés, deux barres mobiles distinctes s'affichent.
- Speed (Vitesse) : Affiche la vitesse du bateau. L'écran affiche deux tirets si aucune source de vitesse n'est disponible. L'affichage indique la valeur de vitesse, la source de la vitesse (roue à aubes, Pitot ou GPS) et les unités de mesure (mi/h est l'unité par défaut). Les valeurs de vitesse comportant plus de deux chiffres entiers s'affichent dans un format plus petit.
- 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) Les produits non DTS indiquent **N** (point mort) et **G** (en prise).

Section 1 - Prise en main

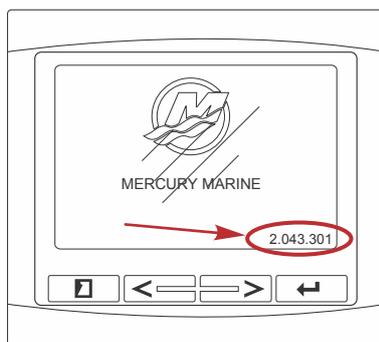
- Trim : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Affiche le trim d'un ou de deux moteurs. Une fenêtre contextuelle de trim est disponible dans la zone de données contextuelles. La fenêtre contextuelle peut être activée ou désactivée dans le menu Settings (Paramètres).
- Tabs (Dérives) : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Une liste du contenu affiché disponible peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
 - Le cas échéant, la dérive bâbord est affichée sur le côté gauche des données de trim et la dérive tribord est affichée sur le côté droit des données de trim.
- Icône de barre de défilement : Affiche une icône représentant les données actuellement affichées dans la zone des données sélectionnées de l'écran. Appuyer sur le bouton PAGES pour ouvrir la barre de défilement. L'utilisateur peut choisir une autre icône dans la barre de défilement pour afficher les données sélectionnées.
- Champ System status (État du système) : Indique le mode actif actuel et les messages d'avertissement éventuels.
- Zone de données sélectionnées par l'utilisateur : Affiche toutes les données sélectionnées, y compris la progression de l'analyse de démarrage, les messages de bonne gestion, les calendriers d'entretien et les avertissements.

Mise à jour du logiciel VesselView 4

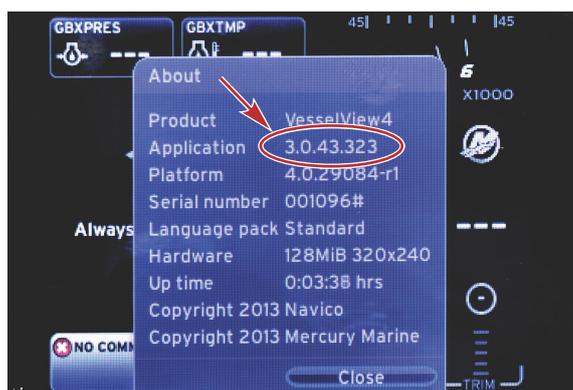
Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView 4. Un accès Internet est nécessaire à la réalisation de cette opération, de même qu'un port de communication pour le transfert du fichier vers une carte microSD FAT ou FAT32.

Obtention de la dernière version du logiciel

- La dernière version du logiciel de l'affichage est disponible en ligne pour téléchargement général depuis le site Web de Mercury, www.mercurymarine.com/vesselview. 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. Si VesselView est déjà mis sous tension, sélectionner Settings>System>About (Paramètres>Système>À propos de) pour afficher la version actuelle du logiciel VesselView.



55831



56943

- Sélectionner le produit VesselView 4 et cliquer sur DOWNLOAD UPGRADE (Télécharger la mise à niveau).
- Selon les réglages de sécurité de l'ordinateur, un avertissement de sécurité peut s'afficher. Cliquez sur Allow (Autoriser) pour continuer.
- Créer un dossier sur le disque dur pour y enregistrer le fichier.
- 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 : La taille du fichier est généralement de 20 à 40 MB.

IMPORTANT : Certains navigateurs peuvent modifier l'extension du fichier. Vérifier que le nom et l'extension du fichier n'ont pas été modifiés. L'extension correcte après le nom de fichier est .upd. Ne pas renommer le fichier ou en modifier l'extension.

6. Une fois le fichier enregistré sur le disque dur, copier le fichier sur la racine d'une carte microSD FAT ou FAT 32 vierge de 512 Mo minimum. La racine du lecteur est le niveau le plus élevé. Le fichier ne doit pas être placé dans un dossier.

Mise à niveau de VesselView

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

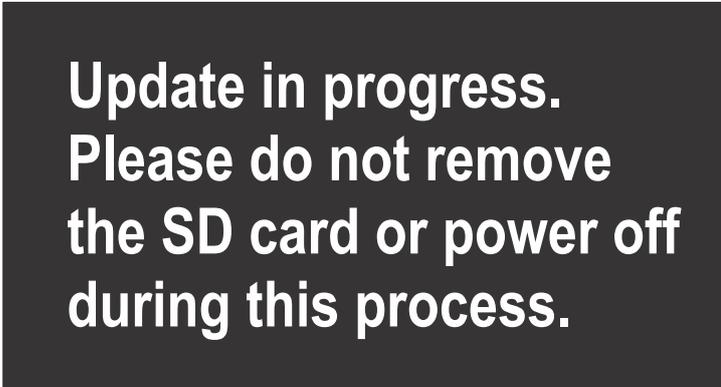
- Chaque affichage doit être mis à niveau individuellement ; il n'existe aucune fonctionnalité de réseau permettant de mettre à jour plusieurs VesselView de façon automatique et simultanée.
- Ne pas éteindre l'affichage ni commuter l'alimentation durant le processus de mise à niveau.
- Ne pas retirer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

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

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

IMPORTANT : VesselView doit être hors tension depuis au moins 30 secondes avant de procéder à la mise à niveau du logiciel.

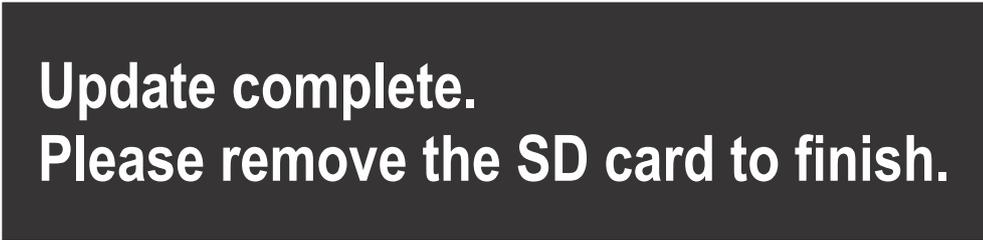
2. Insérer complètement la carte microSD dans le port du lecteur de carte, jusqu'à ce qu'elle s'enclenche et reste en place.
3. Mettre la clé de contact sur marche et vérifier que VesselView est sous tension.
4. Laisser le système démarrer. Le processus de mise à jour est automatique.
5. Ne pas mettre la clé de contact sur arrêt, mettre VesselView hors tension ni retirer la carte microSD durant le téléchargement du logiciel. Le processus de mise à jour peut prendre plusieurs minutes.



Update in progress.
Please do not remove
the SD card or power off
during this process.

56561

6. Une fois le téléchargement terminé, retirer la carte microSD ; le système redémarre automatiquement afin d'achever la mise à niveau.



Update complete.
Please remove the SD card to finish.

56563

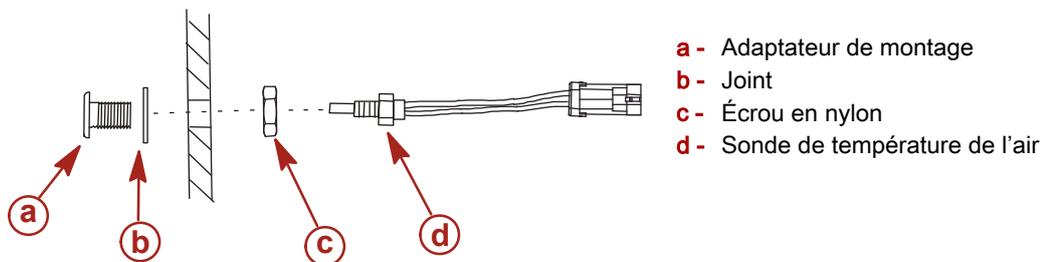
7. Vérifier que la bonne version du logiciel a été mise à niveau. Appuyer sur le bouton PAGES et naviguer jusqu'au menu Settings (Paramètres) à l'aide de la flèche vers la DROITE. À l'aide du bouton ENTER (Entrée) et des flèches, mettre System (Système) en surbrillance et ouvrir About (À propos de). La version du logiciel actuelle est indiquée.

Installation de la sonde de température d'air ambiant

REMARQUE : L'installation de la sonde de température d'air ambiant est optionnelle.

1. Sélectionner l'emplacement de la sonde de température d'air. Monter la sonde à un emplacement où elle sera exposée à l'air, sans être exposée à la lumière directe du soleil.
2. Percer un trou de 19 mm (0.75 in.) .

3. Installer l'adaptateur de montage comme illustré ci-dessous.



10738

4. Visser la sonde dans l'adaptateur de montage.
5. Raccorder la sonde de température au connecteur du faisceau de VesselView.

Entretien

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

Nettoyage quotidien de l'écran

Un nettoyage de routine de l'écran d'affichage est recommandé pour éviter une accumulation de sel et d'autres débris environnementaux. Du sel cristallisé peut rayer le revêtement de l'affichage si un chiffon sec ou humide est utilisé. Veiller à ce que le chiffon soit suffisamment imbibé d'eau douce pour dissoudre et éliminer les dépôts de sel. Ne pas appuyer de façon agressive sur l'écran lors du nettoyage.

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

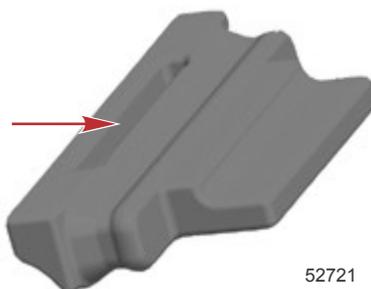
Il est recommandé d'installer le pare-soleil lorsque l'unité n'est pas utilisée afin d'empêcher que les rayons UV n'endommagent le cadre en plastique et les touches en caoutchouc.

Nettoyage du port média

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

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

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



Boutons coincés

Vérifier qu'aucun bouton n'est coincé en position enfoncée. Si un bouton est coincé, le faire bouger pour le libérer.

Section 2 - Écrans initiaux et assistant de configuration

Table des matières

Démarrage initial.....	8	Menus Settings (Paramètres)	15
Écran de démarrage.....	8	Écrans de démarrage.....	17
Assistant Installation.....	8	Démarrage.....	17
Importation de la configuration	10	Moteur arrêté, allumage sur marche	17
Configuration des moteurs	11	Moteur tournant au ralenti	17
Configuration de l'affichage	11	Panne de moteur.....	18
Configuration du dispositif	12	Navigation parmi les pannes	18
Units Setup (Configuration des unités)	12	Maintenance planifiée du moteur.....	19
Configuration des réservoirs	12	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	20
Configuration de la vitesse	13	Erreurs de communication	21
Assistant de fin de la configuration	14		

Démarrage initial

VesselView 4 doit être programmé pour la personnalité du bateau. La personnalité du bateau peut être créée selon trois méthodes différentes : à l'aide de Mercury Marine G3, d'une carte microSD sur laquelle l'équipementier a enregistré les données ou par le biais d'un système de menu embarqué. La personnalité du bateau peut notamment inclure : le nombre de moteurs, le nombre de barres, le nombre et le type de réservoirs, ainsi que le type de capteurs installés sur le bateau.

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

Écran de démarrage

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



51617

Écran de démarrage Mercury

Assistant Installation

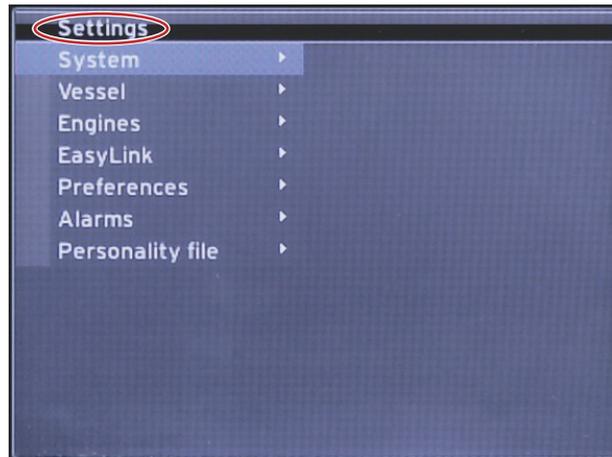
IMPORTANT : Ne pas presser VesselView en appuyant sur des boutons tandis que le système démarre pour acquérir des données du bateau et du moteur. Au démarrage initial de VesselView ou après une réinitialisation aux paramètres d'usine, le système prend quelques secondes pour exécuter la procédure de démarrage.

L'Assistant Installation guide le pilote au cours des premières étapes de configuration de VesselView. Il est possible d'accéder à tout moment à l'assistant de configuration par l'intermédiaire de l'icône SETTINGS (Paramètres) du menu de la barre de défilement. Appuyer sur le bouton PAGES et la FLÈCHE DROITE jusqu'à l'icône SETTINGS (Paramètres).



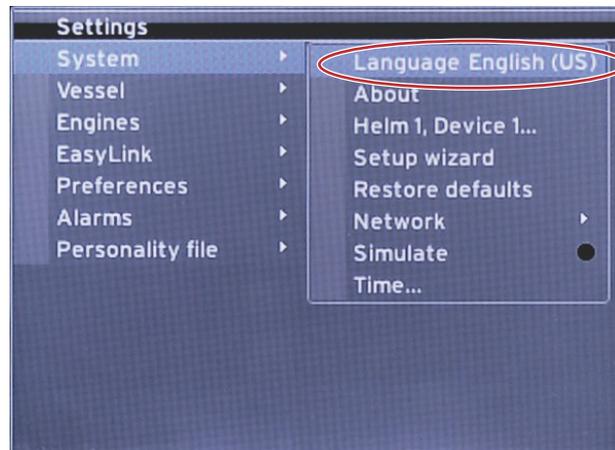
56815

1. L'icône SETTINGS (Paramètres) mise en surbrillance, appuyer sur le bouton ENTER (Entrée). Le menu SETTINGS (Paramètres) s'affiche.



56791

2. Appuyer sur le bouton ENTER (Entrée) pour accéder au menu déroulant des options du système et sélectionner Language (Langue).



56825

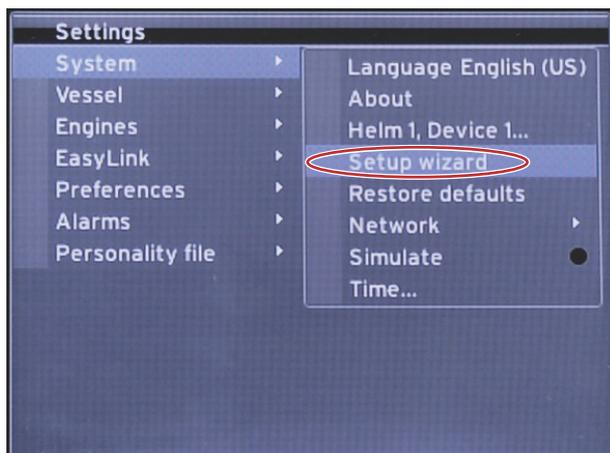
3. Sélectionner la langue dont l'affichage sur VesselView est souhaité. Utiliser les flèches GAUCHE et DROITE pour faire défiler les options de langue. Appuyer sur le bouton ENTER (Entrée) pour effectuer une sélection.



56823

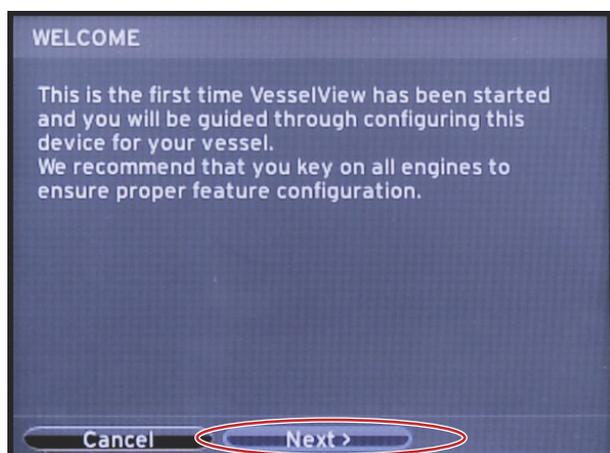
Section 2 - Écrans initiaux et assistant de configuration

4. L'écran principal de VesselView s'affiche dans la langue sélectionnée. L'icône SETTINGS (Paramètres) est en surbrillance. Appuyer sur le bouton ENTER (Entrée). System (Système) est en surbrillance dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur le bouton ENTER (Entrée) pour afficher le menu déroulant. Appuyer sur la flèche DROITE pour faire défiler jusqu'à l'assistant de configuration.



56792

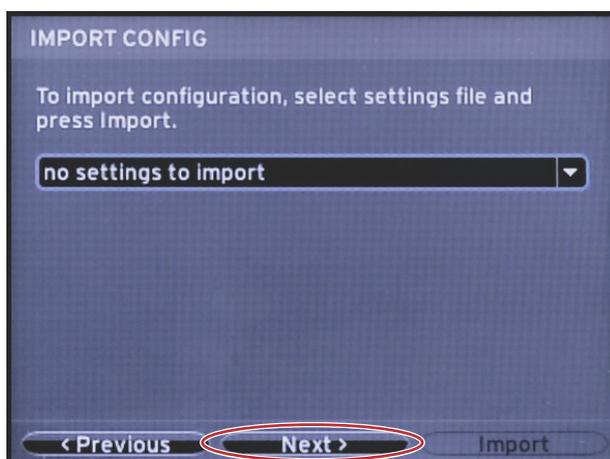
5. Un écran de texte s'affiche. Appuyer sur la flèche DROITE pour mettre en surbrillance le champ Next (Suivant).



56793

Importation de la configuration

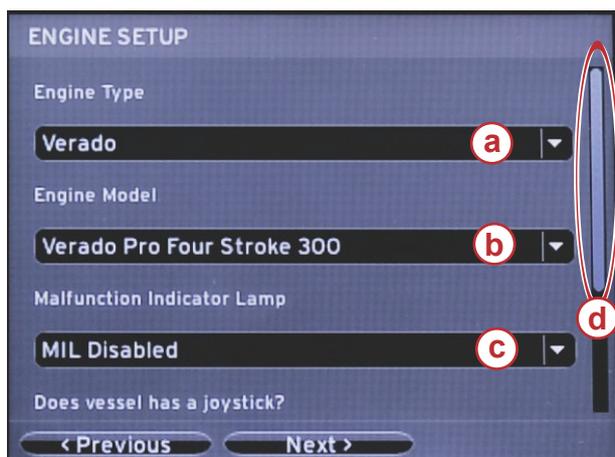
Pour importer une configuration de bateau existante, insérer une carte microSD contenant le fichier de configuration et sélectionner ce fichier dans le menu déroulant. En l'absence de fichier d'importation, utiliser la flèche DROITE pour mettre en surbrillance Next (Suivant) et appuyer sur ENTER (Entrée).



56794

Configuration des moteurs

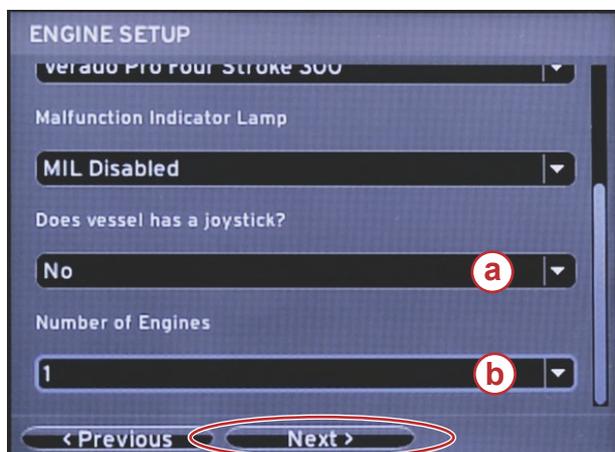
1. Dans l'écran Engine Setup (Configuration du moteur), appuyer sur flèches DROITE et GAUCHE pour mettre en surbrillance les champs déroulants. Procéder aux sélections en fonction du type et modèle de moteur.



56795

- a - Champ de sélection Engine Type (Type de moteur)
- b - Champ de sélection Engine Model (Modèle de moteur)
- c - Champ de sélection d'activité Malfunction Indicator Lamp (Témoin d'anomalie)
- d - Barre de défilement

2. Faire défiler pour achever les sélections dans l'écran Engine Setup (Configuration du moteur). Lorsque toutes les sélections ont été effectuées, mettre en surbrillance Next (Suivant) et appuyer sur ENTER (Entrée).

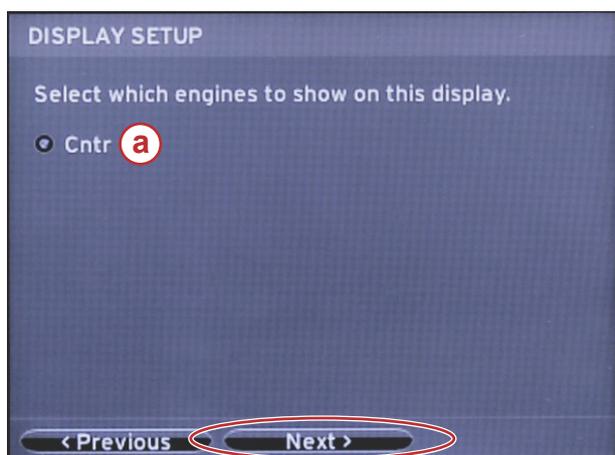


56798

- a - Champ de sélection Joystick (Manette)
- b - Champ Number of Engines (Nombre de moteurs)

Configuration de l'affichage

Selon le nombre de moteurs indiqués sur l'écran Engine Setup (Configuration du moteur), sélectionner les moteurs à afficher par cette unité VesselView. Il est possible de sélectionner jusqu'à deux moteurs.

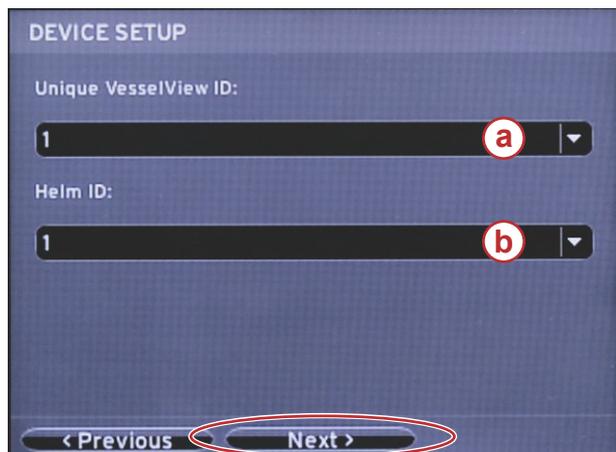


56800

- a - Champ de sélection des moteurs

Configuration du dispositif

Dans l'écran Device Setup (Configuration du dispositif), utiliser les flèches DROITE et GAUCHE pour mettre en surbrillance les menus déroulants. Si plusieurs dispositifs VesselView sont utilisés, veiller à attribuer des numéros uniques à chaque unité, pour éviter des problèmes de données. Les numéros de barre doivent correspondre à l'emplacement de l'unité VesselView individuelle. Mettre en surbrillance le champ Next (Suivant) pour continuer.

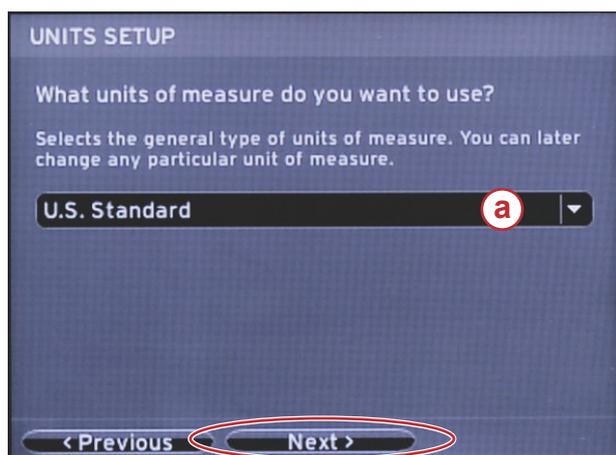


56802

- a - Numéro de dispositif VesselView
- b - Numéro d'emplacement de la barre

Units Setup (Configuration des unités)

Sélectionner les unités de mesure que VesselView affichera pour les données à l'écran, la vitesse, la distance et les volumes. Des unités de mesure particulières peuvent être modifiées plus tard. Après avoir sélectionné les unités de mesure, mettre en surbrillance le champ Next (Suivant) et appuyer sur ENTER (Entrée).

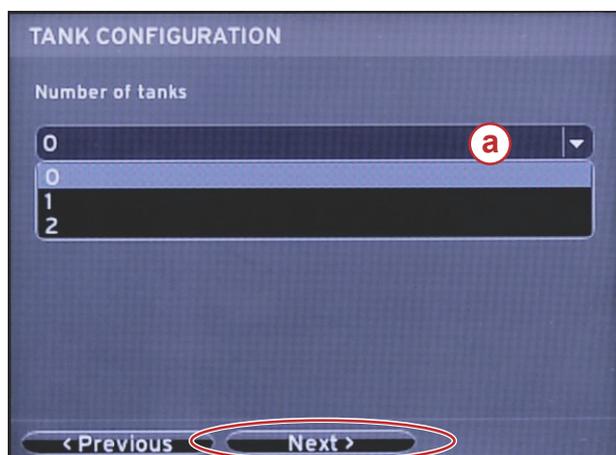


56802

- a - Menu déroulant Units of measure (Unités de mesure)

Configuration des réservoirs

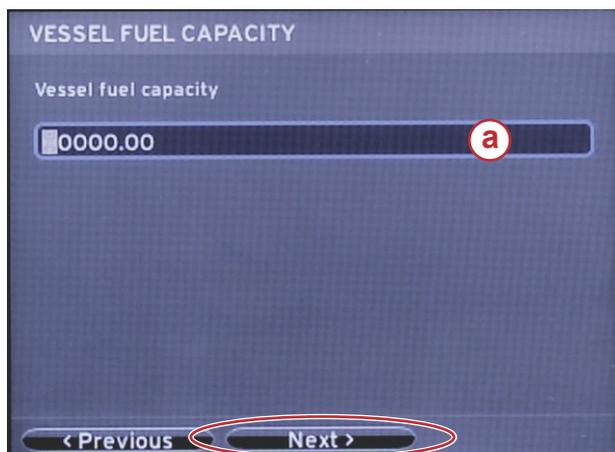
Sélectionner le nombre de réservoirs de carburant présents sur le bateau dans le champ déroulant. Mettre en surbrillance le champ NEXT (Suivant) pour continuer.



56806

- a - Champ de sélection des réservoirs

Dans l'écran Vessel Fuel Capacity (Capacité en carburant du bateau), appuyer sur le bouton ENTER (Entrée) pour activer le curseur clignotant dans le champ de données. Appuyez sur le bouton ENTER (Entrée) pour déplacer le curseur d'un nombre entier au suivant. Appuyer sur la flèche GAUCHE ou DROITE pour sélectionner le chiffre correct. Après avoir terminé d'entrer les chiffres, appuyer sur ENTER (Entrée) jusqu'à ce qu'aucun nombre entier ne soit en surbrillance. Appuyer sur la flèche DROITE pour mettre Next (Suivant) en surbrillance. Appuyez sur ENTER (Entrée) pour continuer.

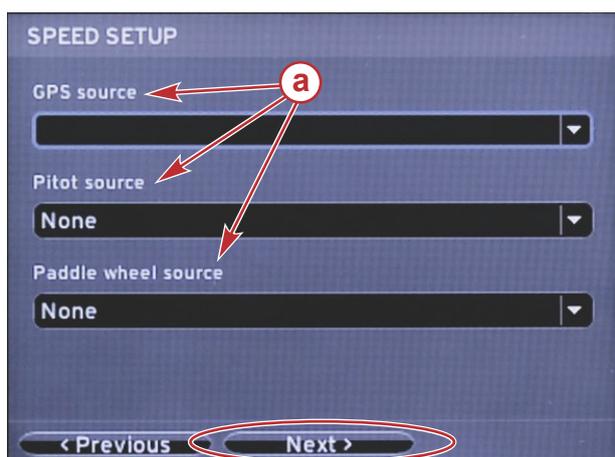


56808

a - Champ de capacité en carburant

Configuration de la vitesse

Dans l'écran Speed Setup (Configuration de la vitesse), trois options sont disponibles pour déterminer le mode d'acquisition des informations relatives à la vitesse par VesselView. Si le bateau est équipé d'un GPS, le menu déroulant permet la sélection des dispositifs disponibles. Si le bateau est équipé d'un capteur Pitot, cette option est sélectionnée. Si le bateau est équipé d'une roue à aubes, une option de sélection se déroule. Une fois la source de vitesse sélectionnée, mettre Next (Suivant) en surbrillance et appuyer sur ENTER (Entrée) pour continuer.

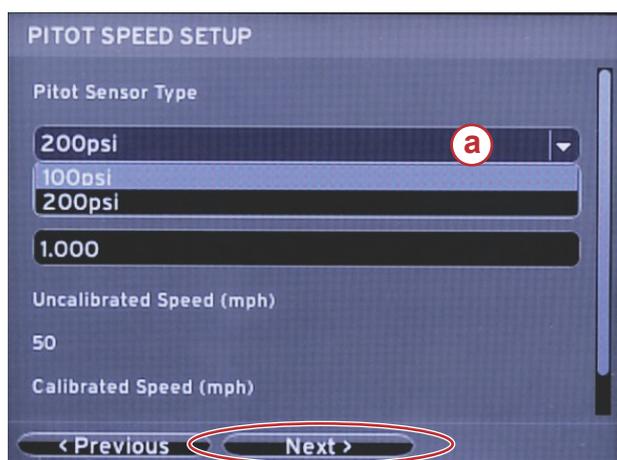


56810

a - Options relatives aux données de vitesse

Section 2 - Écrans initiaux et assistant de configuration

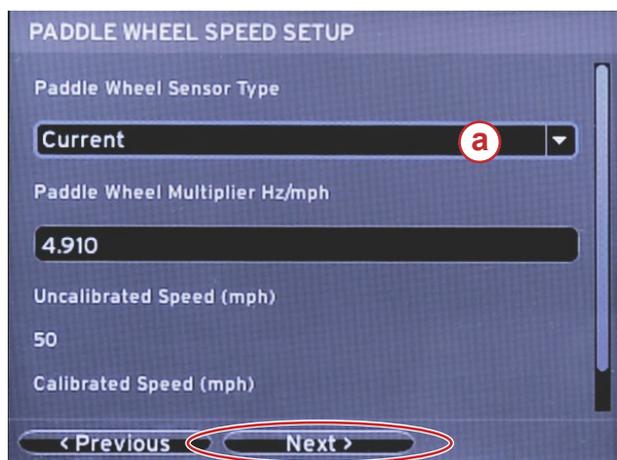
Si la source Pitot a été sélectionnée, un écran Pitot Speed Setup (Configuration de la vitesse Pitot) s'affiche. Utiliser le menu déroulant Pitot Sensor Type (Type de capteur Pitot) pour sélectionner l'option appropriée. La plupart des moteurs utilise un Pitot de 689,5 kPa. Les produits de Mercury Racing utilisent le Pitot de 1 379 kPa. Après la sélection, mettre en surbrillance Next (Suivant) à l'aide de la flèche DROITE et appuyer sur ENTER (Entrée) pour continuer.



56812

a - Option déroulante Pitot

Si la source roue à aubes a été sélectionnée, l'écran Paddle Wheel Speed Setup (Configuration de la vitesse à roue à aubes) s'affiche. Utiliser le menu déroulant Paddle Wheel Sensor Type (Type de capteur roue à aubes) pour sélectionner l'option appropriée. Après la sélection, mettre en surbrillance Next (Suivant) à l'aide de la flèche DROITE et appuyer sur ENTER (Entrée) pour continuer.

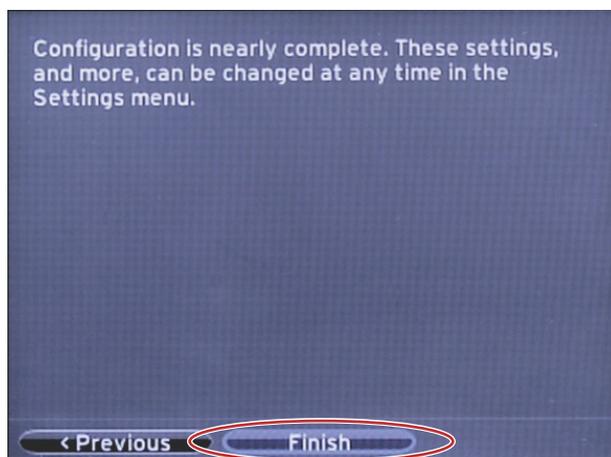


56828

a - Champ du type de capteur de vitesse à roue à aubes

Assistant de fin de la configuration

Mettre en surbrillance Finish (Terminer) à l'aide de la flèche DROITE et appuyer sur ENTER (Entrée) pour conclure l'Assistant de configuration sur VesselView. Ne pas mettre l'unité hors tension avant que l'écran Finish (Terminé) ne soit remplacé par l'écran d'activité du bateau.



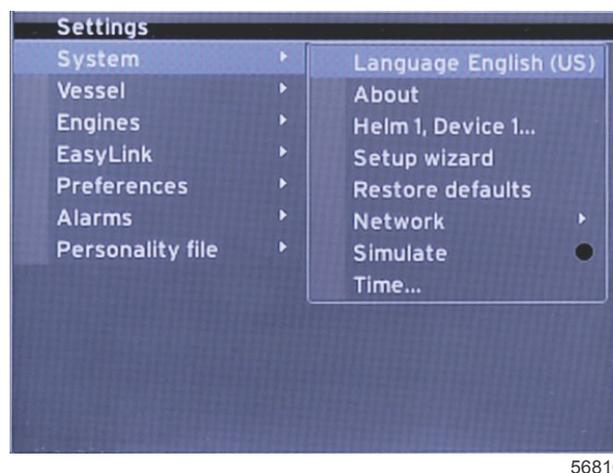
56814

Menus Settings (Paramètres)

Il est possible de modifier à tout moment n'importe quel paramètre à l'aide du menu Settings (Paramètres). Il est possible de naviguer parmi tous les menus déroulants et volants à l'aide des flèches GAUCHE et DROITE et du bouton ENTER (Entrée).



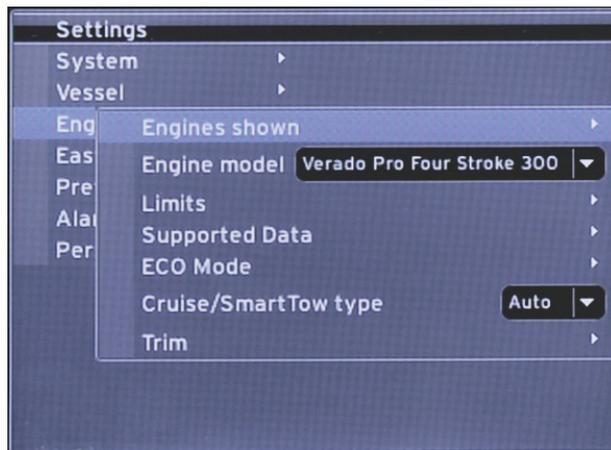
1. Menu System (Système).



2. Menu Vessel (Bateau).

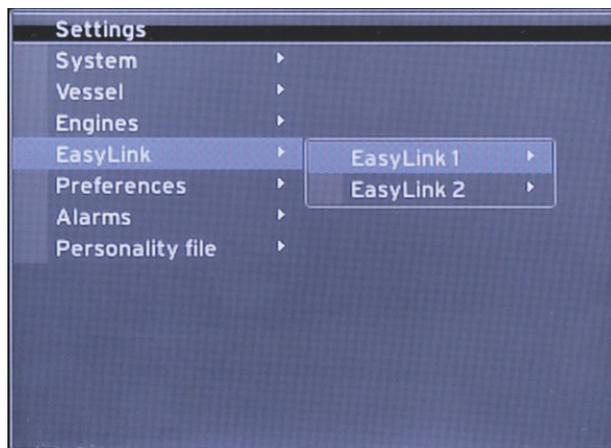


3. Menu Engines (Moteurs).



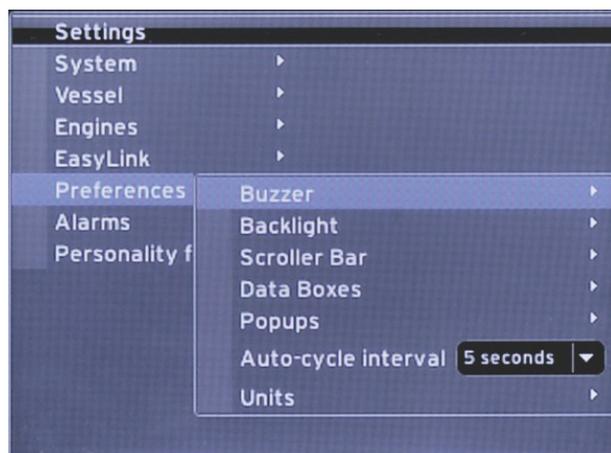
56818

4. Menu EasyLink.



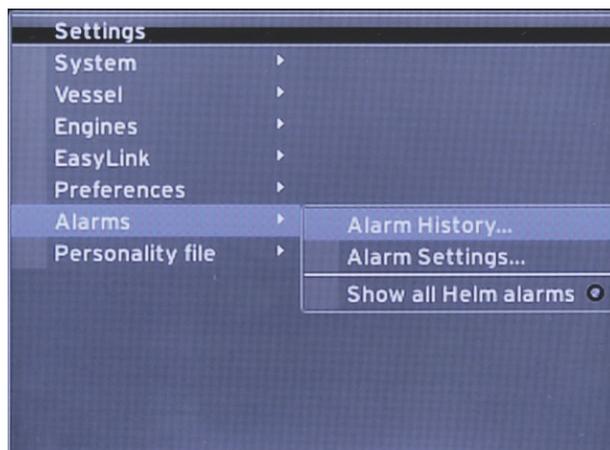
56819

5. Menu Preferences (Préférences).



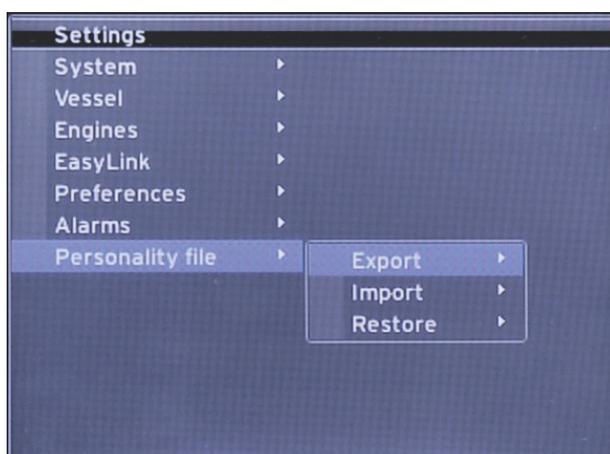
56820

6. Menu Alarms (Alarmes).



56821

7. Menu Personality file (Fichier de personnalité).



56822

Écrans de démarrage

Démarrage

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

État du moteur	Zone de données sélectionnées par l'utilisateur
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 sélectionnées par l'utilisateur 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 de données sélectionnées par l'utilisateur de l'affichage une fois le rapport d'analyse du système terminé.

Section 2 - Écrans initiaux et assistant de configuration

- Dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur 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 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 sélectionnées par l'utilisateur 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 champ d'état du système change en fonction de la panne affichée.

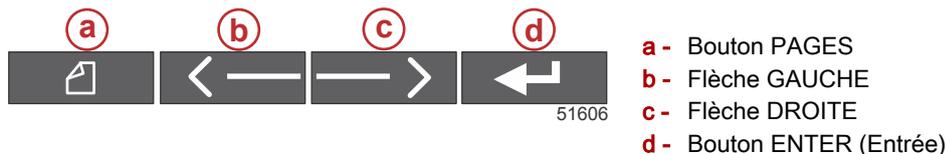


- a - Icône d'avertissement avec intitulé de panne
- b - Texte court ou texte de référence
- c - Emplacement de la panne du moteur
- d - Texte relatif à l'action
- e - Nombre de pannes

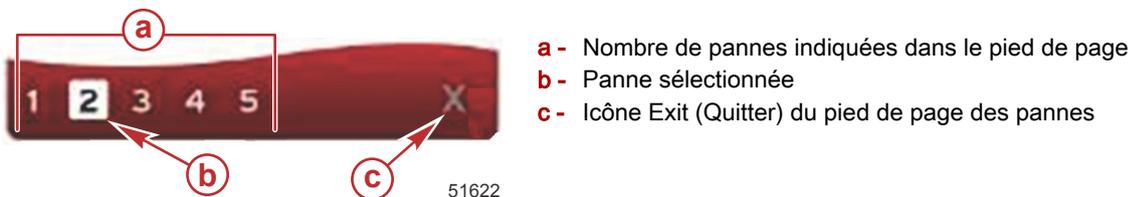
Navigation parmi les pannes

Toute panne détectée sera identifiée par un numéro le long du pied de page du champ de panne.

1. L'onglet de sélection indique par défaut le premier numéro.
2. Appuyer sur la flèche GAUCHE ou DROITE pour passer chaque panne en revue.



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



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

Maintenance planifiée du moteur

Si un rappel de maintenance est détecté durant une analyse du système, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche une description dans une couleur vive. Le champ d'état du système situé dans le coin inférieur gauche change selon le problème d'entretien affiché. Faire preuve de bon sens pour protéger l'investissement réalisé et vérifier l'huile moteur régulièrement, avant chaque utilisation de préférence.

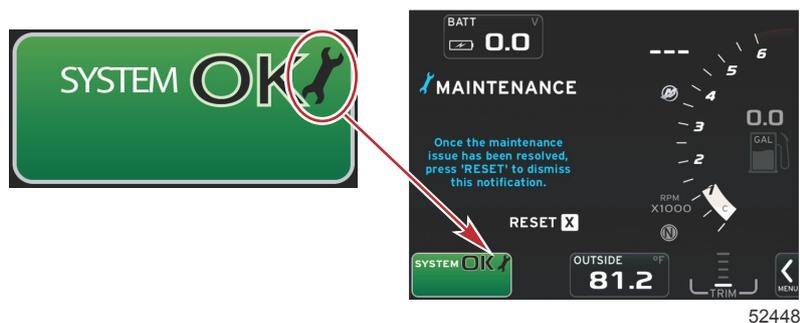
1. Une fois l'intervalle d'entretien programmé entièrement écoulé, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche un rappel d'entretien général invitant le pilote à procéder à l'entretien planifié.



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

Section 2 - Écrans initiaux et assistant de configuration

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



- Une fois le rappel d'entretien réinitialisé, l'icône en forme de clé ne s'affiche plus dans le champ d'état du 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 sélectionnées par l'utilisateur avec un rapport et un message de bonne gestion. Le rapport d'analyse est affiché jusqu'à ce que le moteur soit mis en prise ; le pilote peut également mettre le X en surbrillance à l'aide de la flèche GAUCHE ou DROITE et appuyer sur le bouton ENTER (Entrée).

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



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. Le champ d'état du système se grise, avec un X dans un cercle rouge et un texte indiquant Comm Error (Erreur de communication).



Erreur de communication

Notes :

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Table des matières

Fonctionnalité du champ d'état du système.....	24	Save (Enregistrer)	36
Navigation parmi les champs de données.....	25	Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé)	36
Agrandissement des champs de données.....	25	Mode Régulateur de vitesse.....	37
Auto Cycle (Cycle automatique)	26	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	37
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	26	Zones de données du régulateur de vitesse.....	37
Activation de la barre de défilement et navigation	26	Modification de champ de données constantes	37
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur	27	37
Choix final des données sélectionnées par l'utilisateur	27	Régulateur de vitesse – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur	37
Icônes de la barre de défilement.....	28	Navigation avec le régulateur de vitesse	38
Mode économie.....	28	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	38
ECO Mode (Mode ECO).....	28	Commande de pêche à la traîne.....	38
Valeurs ECO minimales et maximales	29	Zone de données de la commande de pêche à la traîne.....	38
Cibles de régime et de trim ECO.....	29	Modification de champ de données constantes	38
Couleurs des cibles	30	38
Navigation ECO.....	31	Pêche à la traîne – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur	39
ECO Refresh (Actualiser ECO)	31	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)	39
Minimize (Réduire)	31	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	40
Modification des cibles ECO.....	32	Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique)	40
Modification des valeurs cibles	32	40
Mode Smart Tow.....	32	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique)	40
Smart Tow.....	32	Réduction du pilote automatique	40
Valeurs Smart Tow	33		
Panneau de présentation Smart Tow.....	33		
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de Smart Tow.....	34		
Navigation	34		

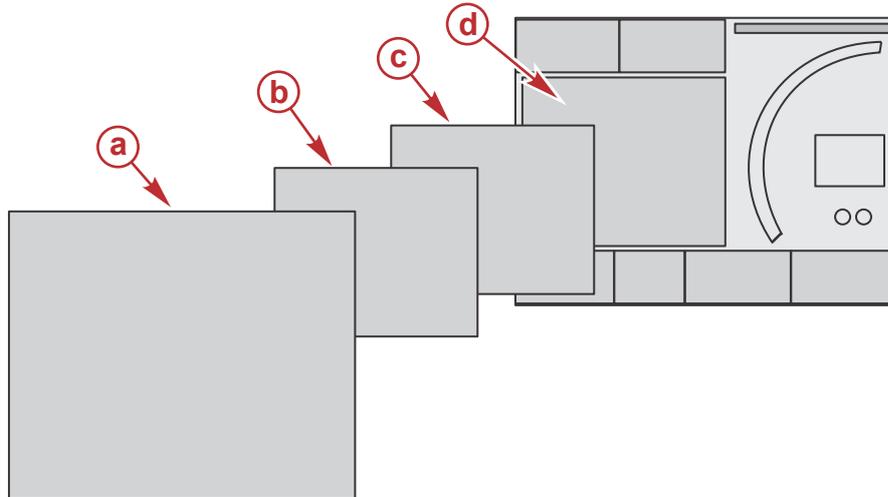
Fonctionnalité du champ d'état du système

Le champ d'état du 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 disponibles dans le champ d'état du système. Le tableau suivant ne répertorie pas toutes les icônes disponibles.

Exemples de champs d'état du 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 pannes identifiées du 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 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 parmi les champs de données

La zone de données sélectionnées par l'utilisateur partage son espace avec la progression de l'analyse de démarrage, les messages de bonne gestion, les calendriers d'entretien et les avertissements. Des données spécifiques concernant le progression du démarrage changent avec l'ensemble de propulsion ou, en cas d'avertissement, sont affichées durant ces événements.

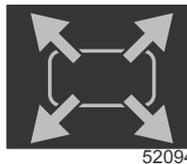


51654

Définitions de la taille des champs de données	
a	Le Niveau 4 est une taille de champ plein écran qui s'affiche lorsque des avertissements contextuels surviennent.
b	Le Niveau 3 est une taille de champ d'écran normal qui s'affiche 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 une taille de champ d'écran normal pour tous les champs de données.
d	Le Niveau 1 est une taille de champ d'écran normal pour tous les champs de données, notamment ceux de l'analyse du système de démarrage.

Agrandissement des champs de données

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

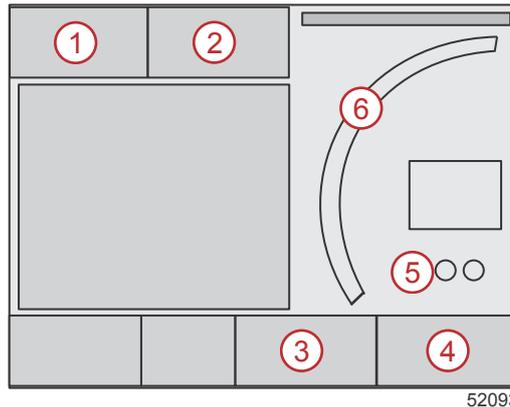


icône Agrandissement

Une fois l'icône activée, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur comporte des données agrandies découlant de la sélection de données affichées actives. Le pilote peut agrandir jusqu'à six sélections de données, en procédant une par une, et les ordonner dans l'ordre chronologique, comme indiqué sur l'illustration suivante. Les champs de données 3 et 4 affichent uniquement les données optionnelles sélectionnées par l'utilisateur.

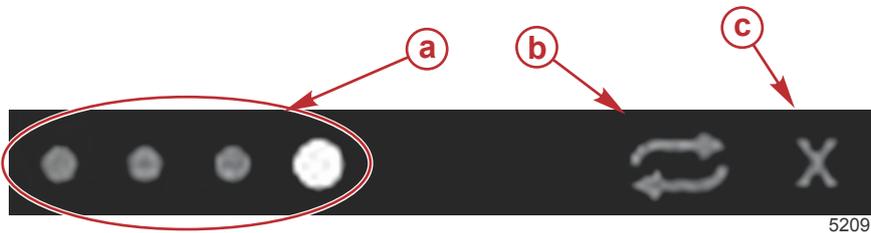
Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

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



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

52095

Auto Cycle (Cycle automatique)

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

Fonctionnalité de la barre de défilement

La barre de défilement permet d'accéder à des éléments actuellement non affichés dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur de l'écran. L'élément est masqué jusqu'à ce qu'il soit activé et s'affiche pendant toute la durée spécifiée par l'utilisateur 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 sélectionnées par l'utilisateur se désactive. Lorsqu'elle est active, la zone de données sélectionnée par l'utilisateur change d'aspect et indique le nom de l'icône, ainsi que les données relatives à cette fonctionnalité.

Activation de la barre de défilement et navigation

1. Appuyer sur le bouton PAGES pour activer le menu de la barre de défilement.
2. À l'aide des flèches GAUCHE ou DROITE, mettre en surbrillance l'icône dont l'affichage est souhaité. Un contour bleu met en surbrillance l'icône de la barre de défilement à sélectionner.

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



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

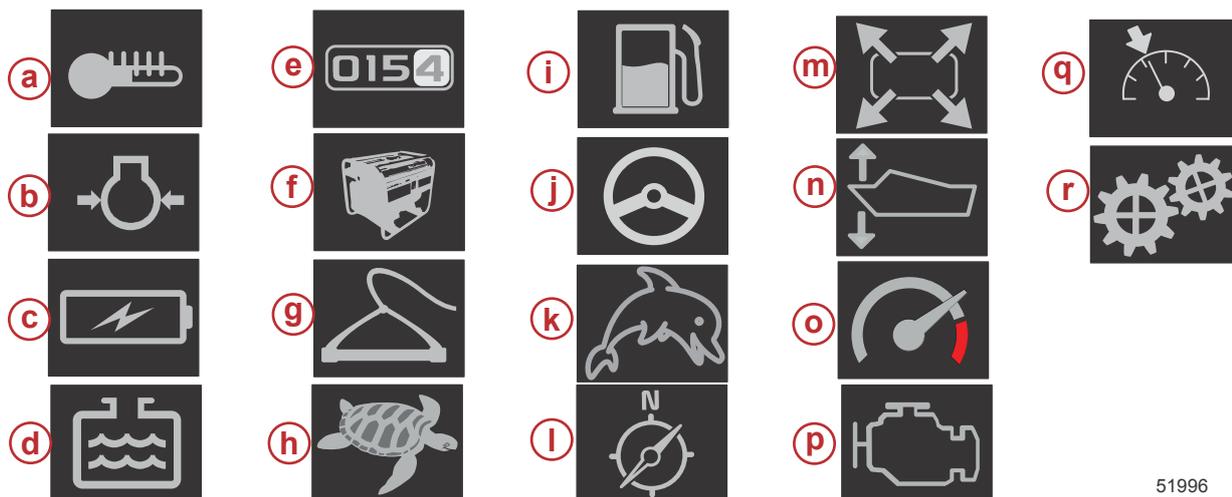
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur

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

Choix final des données sélectionnées par l'utilisateur

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

Icônes de la barre de défilement



51996

Description de l'icône	
a	Température (Température) – affiche les valeurs de température du moteur et des fluides pour l'huile, l'eau et le carburant. Affiche la température de l'air ambiant et de l'air du collecteur. Les informations disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion.
b	Pressure (Pression) – affiche les valeurs de pression du moteur pour l'eau, l'huile, le carburant et la 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 des données relatives aux réservoirs embarqués sur le bateau pour les capacités en carburant, eau propre, eau usée et huile (moteurs deux temps uniquement).
e	Trip Log (Journal des sorties) – affiche les données de déplacements enregistrées : distance totale, durée totale, vitesse moyenne et 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 et 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.
i	Fuel Management (Gestion du carburant) – affiche les statistiques du système de carburant : économie actuelle, économie moyenne, volume consommé par heure, capacité totale et 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) et route sur le fond (COG).
m	Expand (Développer) – affiche des données agrandies depuis des écrans de données sélectionnés. Les données sélectionnées s'affichent alternativement.
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) et 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 et 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 à l'utilisateur 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. <i>Remarque : La restauration des paramètres d'usine par défaut a pour effet d'effacer tous les paramètres personnalisés.</i>

Mode économie

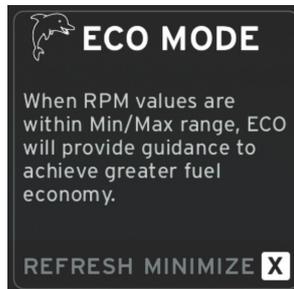
ECO Mode (Mode ECO)



57376

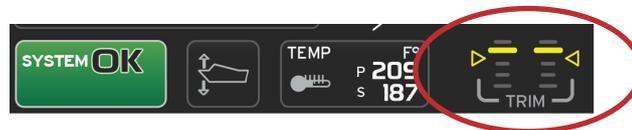
Le mode ECO (Économie) affiche des informations qui guident le pilote de sorte à obtenir une position de trim optimale et le meilleur régime moteur possibles pour optimiser sa consommation de carburant. Le module de commande du moteur (ECM) ou le module de commande de propulsion (PCM) calcule l'économie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

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



52165

REMARQUE : Lorsque le mode ECO (Économie) est actif, l'emplacement de la zone de données 4 du pied de page du système affiche par défaut les valeurs de trim si une autre valeur est affichée.

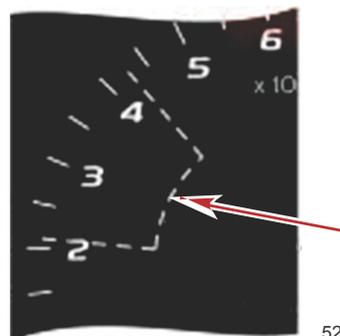


52166

Valeurs de trim actives du mode ECO (Économie)

Valeurs ECO minimales et maximales

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



52167

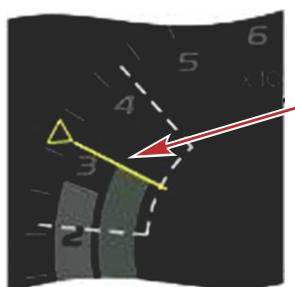
Cibles de régime et de trim ECO

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

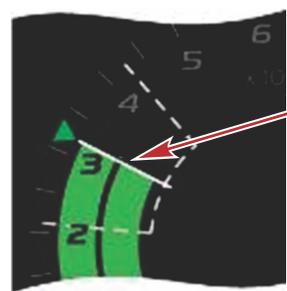
Couleurs des cibles

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

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



Non optimisé



Optimisé

La zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche les cibles de trim.



52173

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



52174

Navigation ECO

Le pied de page de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche REFRESH (Actualiser), MINIMIZE (Réduire) et X. Les boutons Pages, Arrow (Flèche) et Enter (Entrée) permettent de naviguer parmi ces fonctions.

- Minimize (Réduire) masque les instructions ECO et affiche ECO MODE (Mode économie) dans le champ d'état du système. Minimize (Réduire) permet à l'utilisateur d'afficher d'autres informations dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.
- 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 mode ECO (Économie) et supprime les valeurs de régime et de trim cibles de la zone de données constantes.
- La zone active est entourée d'un cadre blanc.



- a- Refresh (Actualiser)
- b- Permet de minimiser la fonction active
- 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. À l'aide des boutons fléchés, mettre la fonction Refresh (Actualiser) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).
2. Des instructions s'affichent dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. À l'aide de la flèche, mettre la fonction Refresh (Actualiser) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).



3. Une fois que le système a fini de calculer de nouvelles cibles, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur 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 sélectionnées par l'utilisateur ECO affiche des instructions et de nouvelles valeurs cibles concernant l'optimisation de la consommation.

Minimize (Réduire)

Minimize (Réduire) est une fonctionnalité permettant à l'utilisateur de poursuivre l'utilisation des fonctionnalités ECO, tout en affichant des informations supplémentaires dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

1. Lorsque Minimize (Réduire) est sélectionné, les instructions ECO sont supprimées et des informations supplémentaires sont affichées dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. 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 instruments.
 - 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, le champ d'état du système affiche ECO.
3. Pour agrandir le mode ECO (Économie), mettre l'icône ECO en surbrillance à l'aide des flèches et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
4. Lorsque ECO est optimisé, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche OPTIMIZED (Optimisé).

Modification des cibles ECO

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

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

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

Modification des valeurs cibles

1. Appuyer sur le bouton Pages pour ouvrir la barre de défilement.
2. À l'aide du bouton fléché, mettre l'icône des paramètres en surbrillance. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
3. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre Network (Réseau) en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
4. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre ECO Mode (Mode ECO) en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
5. Appuyer sur la flèche pour mettre en surbrillance la cible dont la modification est souhaitée – fenêtre de régime minimum ou fenêtre de régime maximum et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
6. Appuyer sur les flèches pour modifier les chiffres individuels (X000). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer ce chiffre et passer au chiffre suivant (0X00), utiliser les flèches pour modifier ce chiffre.
7. Une fois le dernier chiffre (000x) modifié, appuyer sur le bouton Enter (Entrée).

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

Mode Smart Tow

Smart Tow



57377

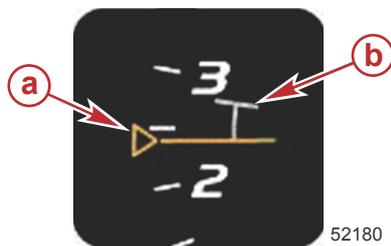
Smart Tow se base sur le régime moteur, sauf si un GPS connecté au réseau CAN est installé sur le bateau. Lorsque le bateau est équipé d'un GPS, il est possible de sélectionner des cibles de valeurs de vitesse ou de régime moteur pour les options de commande Smart Tow. Le pilote peut également créer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



52179

Valeurs Smart Tow

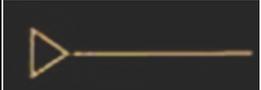
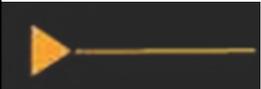
Smart Tow intègre des indicateurs de régime et de dépassement au sein des balayages de régime, modifiant ainsi la zone de données constantes. Le point de consigne du régime est orange et l'échelle de dépassement est blanche.



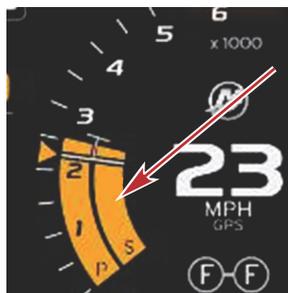
52180

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

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

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

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



52184

L'affichage du balayage de régime actif est 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 Smart Tow par défaut.

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

- CONTINUE (Continuer) lance l'écran Smart Tow par défaut et conserve la page Overview (Présentation) dans la séquence de lancement lors du lancement suivant de Smart Tow.



52185

- X permet de quitter l'option Smart Tow.

Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de Smart Tow

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



52188

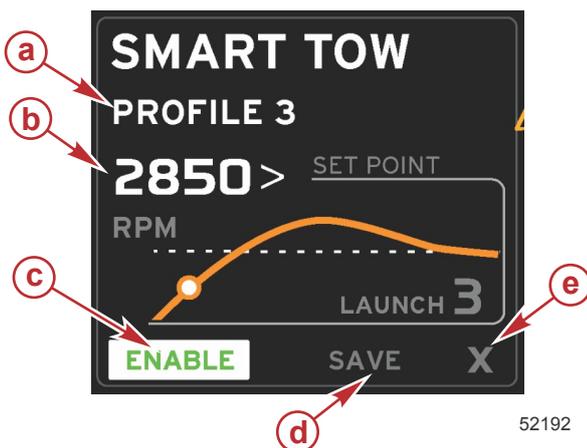
Point graphique animé de lancement

Navigation

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

Il existe cinq onglets de sélection. Le bouton Pages permet de faire défiler la sélection de profil, les points de consigne de vitesse/régime et l'activation/la désactivation. Lorsque l'onglet de sélection est sur Enable (Activer), les touches fléchées permettent de modifier la sélection vers Save (Enregistrer) ou Exit (X [Quitter]).

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



52192

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

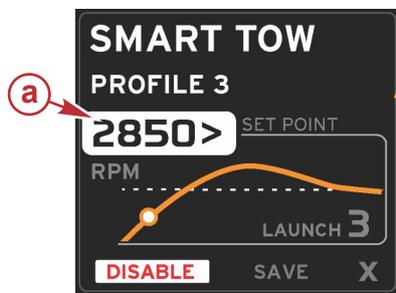
Profile Selection (Sélection de profil) permet au pilote de choisir parmi cinq profils prédéfinis en usine, ainsi que d'éventuels paramètres personnalisés. Les paramètres personnalisés peuvent être modifiés ; ils reviendront par défaut aux derniers paramètres connus. Il n'est pas nécessaire d'appuyer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



Profils prédéfinis en usine

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

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



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

52281

Une fois que le pilote a modifié les paramètres souhaités, une pression sur le bouton Pages déplace le curseur jusqu'à la sélection Enable (Activer) dans la zone de pied de page de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

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



a - Inactive – rouge

b - Balayage de régime normal affiché lorsque le mode MPH (Vitesse) est sélectionné.

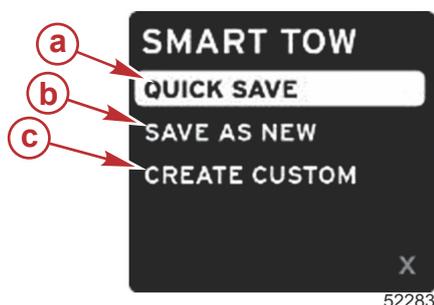
52282

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

Save (Enregistrer)

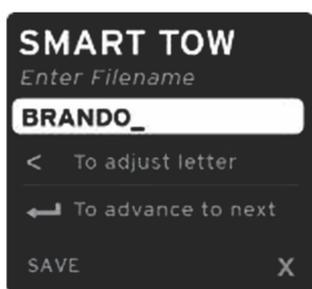
Lorsque le pilote sélectionne Save (Enregistrer) et appuie sur le bouton Enter (Entrée), la zone de données sélectionnées par l'utilisateur passe aux options d'enregistrement. Quick save (Enregistrement rapide) est l'option sélectionnée par défaut.

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



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

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



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

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

Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé)

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



- Appuyer sur le bouton Pages pour déplacer l'onglet de sélection jusqu'aux champs à ajuster. Les flèches permettent de régler la valeur de l'élément sélectionné.
- Une fois le profil personnalisé terminé, mettre Next (Suivant) ou X en surbrillance à l'aide du bouton Pages.
 - Si Next (Suivant) est sélectionné, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur passe à SAVE AS NEW (Enregistrer comme nouveau) pour créer un nom personnalisé pour le nouveau profil de lancement. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accepter la sélection.

- b. Si X est sélectionné, les paramètres de profil personnalisé ne sont pas enregistrés et l'écran Smart Tow principal s'affiche.

Mode Régulateur de vitesse

Cruise Control (Régulateur de vitesse)



57378

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.

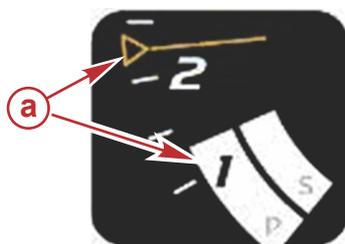
- La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) est basée sur le régime moteur, sauf si le réseau CAN du bateau intègre un GPS Mercury Marine.
- Si le bateau est doté d'un GPS Mercury Marine, sa vitesse constitue le paramètre par défaut.
- Le pilote peut spécifier des points de consigne basés sur le régime 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**.

Zones de données du régulateur de vitesse

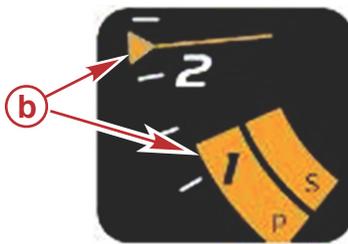
Modification de champ de données constantes

Le régulateur de vitesse modifie le champ de données constantes de l'écran en intégrant un indicateur de régime dans le balayage de régime, de manière similaire aux cibles Smart Tow et mode ECO (Économie).

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



a



b

52278

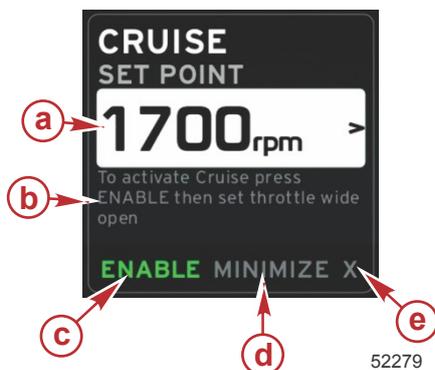
a - Régulateur de vitesse inactif

b - Régulateur de vitesse actif

Régulateur de vitesse – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur

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

- Des éléments de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur sont modifiés pour permettre à l'utilisateur de configurer les paramètres suivants :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime).
 - État activé ou désactivé du régulateur de vitesse.



a

b

c

d

52279

a - Set point value (Valeur du point de consigne)

b - Instruction

c - Enable (Activer)

d - Minimize (Réduire)

e - Exit (Quitter)

Navigation avec le régulateur de vitesse

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

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

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

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

Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne)

Commande de pêche à la traîne



57379

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

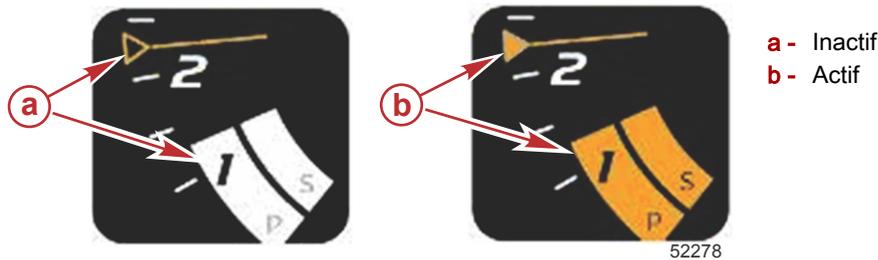
- La fonction Troll (Pêche à la traîne) est basée sur le régime, sauf si le réseau CAN du bateau intègre un GPS Mercury Marine.
- Si le bateau est doté d'un GPS Mercury Marine, sa vitesse constitue le paramètre par défaut.
- Le pilote peut spécifier des points de consigne basés sur le régime ou la vitesse.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

Zone de données de la commande de pêche à la traîne

Modification de champ de données constantes

La fonction Troll (Pêche à la traîne) modifie le champ de données constantes de l'écran en intégrant un indicateur de régime dans le balayage de régime, de manière similaire aux cibles Smart Tow et mode ECO (Économie).

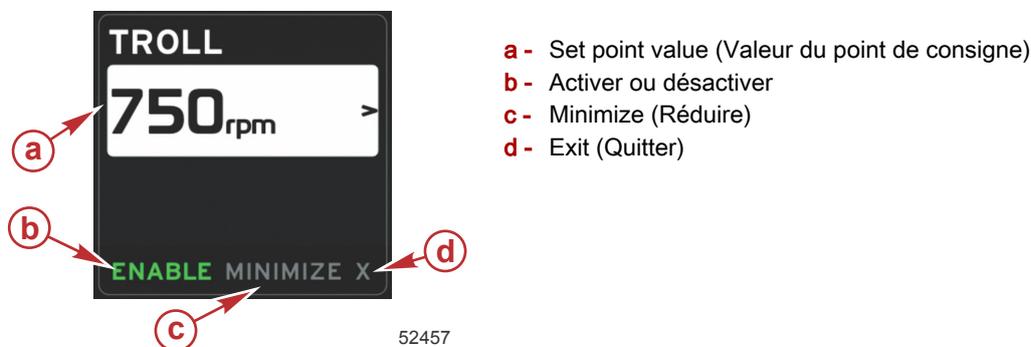
- Lorsque le mode de commande Troll (Pêche à la traîne) est activé, des éléments du champ de données constantes sont modifiés afin de communiquer les paramètres suivants :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime)
 - La couleur de balayage de régime passe à l'orange en mode actif pour indiquer que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



Pêche à la traîne – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur

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

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



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. Le pied de page de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur permet au pilote d'activer ou de désactiver le mode de pêche à la traîne, de réduire ou de quitter l'élément de programme. La navigation de pied de page suit la même stratégie de sélection de base que les autres fonctions.

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

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 alors que la fonction de pêche à la traîne est réduite, le champ d'état du système affiche TROLL (Pêche à la traîne).
 - Les données de la fonction de pêche à la traîne sont affichées en superposition des paramètres du pilote automatique si l'utilisateur sélectionne le champ d'état du système.

- Si une notification contextuelle relative au pilote automatique s'affiche ou si le pilote utilise le pavé tactile CAN du pilote automatique, les données relatives au pilote automatique renseignent automatiquement la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. Pour masquer les données contextuelles, le pilote doit réduire la fenêtre correspondante.
5. Une fois l'option Minimize (Réduire) active, le champ d'état du système affiche TROLL (Pêche à la traîne).
 6. La fonction TROLL (Pêche à la traîne) est désactivée si Exit (Quitter) est sélectionné alors que l'option de pêche à la traîne est affichée. L'icône de la fonction de pêche à la traîne s'affiche à côté du champ d'état du 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)



57380

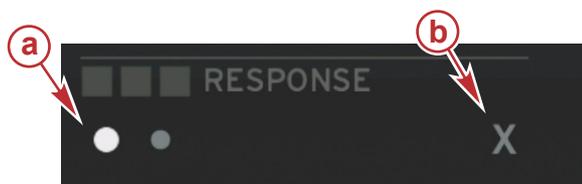
VesselView est un affichage supplémentaire destiné aux fonctions de pilote automatique et aux opérations réalisées avec la manette. Toutes les fonctionnalités de ces fonctions de pilotage sont contrôlées par le biais du pavé CAN de pilotage automatique de Mercury Marine. VesselView indique si le mode 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 et un message concernant le mode de réglage du moteur et des embases pour obtenir une efficacité maximale s'affiche.

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

Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique)

Les écrans Autopilot (Pilote automatique) ont un système de navigation modifié. Les informations sont affichées sur deux pages de données. 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 le champ d'état du système. Cela permet l'affichage d'autres informations dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.



52461

a - Pages

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

Réduction du pilote automatique

Lorsque Minimize (Réduire) est sélectionné dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur, les données relatives au pilote automatique sont supprimées. Des éléments limités de la barre de défilement peuvent être sélectionnés pour être affichés dans la zone de données sélectionnée par l'utilisateur. Les dernières données sélectionnées par l'utilisateur sont affichées par défaut.

- La sélection de la barre de défilement est limitée à : Expand (Développer), 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 instruments.

- Si ECO est actif alors que le pilote automatique est réduit, le champ d'état du 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 sélectionnées par l'utilisateur. Sélectionner X pour masquer les données.

- Le champ d'état du 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 en orange dans le champ d'état du système, tous les autres modes s'affichent en gris.

Notes :

Section 4 - Configuration et étalonnages

Table des matières

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	44	Alarmes.....	48
Navigation dans le menu.....	44	Unités.....	48
System (Système).....	44	Réservoirs.....	48
Préférences.....	44	Étalonnage de réservoir – Par défaut	48
Bateau.....	45	Étalonnage de réservoir – Avancé	48
SmartCraft.....	45	Network (Réseau).....	49
Liaisons simples.....	47	Personality File (Fichier personnalité).....	49

Navigation dans le menu Settings (Paramètres)

Navigation dans le menu

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



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

System (Système)

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

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

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

Préférences

Le menu Preferences (Préférences) permet au pilote de :

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

Le signe supérieur à (>) indique des options de menu supplémentaires.

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

Bateau

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

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

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

SmartCraft

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

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

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

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

Section 4 - Configuration et étalonnages

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

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

Liaisons simples

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

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

Section 4 - Configuration et étalonnages

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

Alarmes

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

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

Unités

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

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

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

Réservoirs

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

Étalonnage de réservoir – Par défaut

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

Étalonnage de réservoir – Avancé

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

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

Network (Réseau)

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

Personality File (Fichier personnalité)

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

Notes :

Section 5 - Avertissements

Table des matières

Avertissement – Pannes et alarmes	52	Alarme de profondeur.....	53
Alarme de carburant critique.....	52		

Avertissement – Pannes et alarmes

Tous les avertissements Mercury – les pannes et les alarmes sont affichées, quel que soit l'écran affiché au moment de leur déclenchement. Lorsqu'une alarme est activée, le texte d'avertissement et l'icône s'affiche dans le champ d'état du système. 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 :
 - a. Le champ d'état du système devient rouge et affiche une icône et un texte d'avertissement.



52101

- b. Les pannes de carburant et de profondeur comportent des options supplémentaires décrites dans **Alarme de carburant critique** et **Alarme de profondeur**.
 - c. Une panne de niveau 3 (trim, navigation, ECO, carburant) peut être activée ou désactivée par le pilote dans le menu Settings (Paramètres). Par défaut, elle est activée. Si la panne est désactivée dans le menu Settings (Paramètres), les pannes s'affichent uniquement dans le champ d'état du système.
 - d. Toutes les pannes de niveau 4 (Guardian) sont toujours affichées, quelles que soient les sélections effectuées dans le menu Settings (Paramètres).
 - e. Si la panne concerne le contrôle des émissions, l'icône du moteur s'affiche dans le champ d'état du système.
- Lorsque le pilote sélectionne une panne dans une zone de données sélectionnées par l'utilisateur :
 - a. Le titre de la panne et l'icône d'avertissement sont affichés en haut de la zone contextuelle.
 - b. Un texte court et l'emplacement de la panne (moteur) sont affichés sous le titre.
 - c. En présence de plusieurs pannes, appuyer sur le bouton Pages pour accéder aux pannes. Naviguer vers chaque panne à l'aide des flèches.



51619

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

Alarme de carburant critique

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

- Les paramètres de notification et les alertes de niveau de carburant peuvent être configurés dans le menu Settings (Paramètres).
- Si le pilote a sélectionné Fuel (Carburant) comme champ de données constantes à l'emplacement n° 2 (voir **Emplacements et descriptions de l'écran**), puis le champ de données relatives au carburant affiche l'avertissement.
- L'icône d'avertissement remplace l'icône de carburant et le fond du champ de données alterne entre le rouge et le noir.



52275

- Si Fuel (Carburant) n'a pas été sélectionné par le pilote comme champ de données constantes (emplacement n° 2), mais qu'il est actif sous forme d'avertissement de panne, le champ d'état du système affiche le message FUEL (Carburant) sur fond rouge.

- Le pilote peut également sélectionner l'avertissement relatif au carburant sous forme de fenêtre contextuelle de zone de données sélectionnées par l'utilisateur dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour réduire l'alarme de niveau de carburant. 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 et les niveaux d'alerte de profondeur peuvent être configurés dans le menu Settings (Paramètres).
- Si le pilote a configuré l'affichage de la profondeur comme champ de données constantes à l'emplacement n° 1 (voir **Emplacements et descriptions de l'écran**), puis le champ de données relatives à la profondeur affiche l'avertissement.
- L'icône d'avertissement remplace l'icône de profondeur et le fond du champ de données alterne entre le rouge et le noir.



- Si DEPTH (Profondeur) n'est pas affiché comme champ de données constantes (emplacement n° 1), mais qu'il est actif sous forme d'avertissement de panne, le champ d'état du 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 de zone de données sélectionnées par l'utilisateur dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur X pour réduire l'alarme de profondeur. La panne est toujours affichée à un emplacement ou un autre, selon la configuration d'écran.