

TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Prise en main

Présentation de VesselView 7.....	2	Sauvegarde des points de cheminements et des routes de navigation.....	7
Commandes avant.....	2	Obtention de la dernière version du logiciel.....	8
Fonctions des commandes avant.....	2	Mise à niveau de VesselView.....	8
Panneau arrière.....	3	Étalonnage de l'écran tactile.....	9
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 7.....	4	Entretien.....	10
Volets Toucher et balayer.....	5	Nettoyage quotidien de l'écran.....	10
Zones tactiles.....	5	Nettoyage du port média.....	10
Volets Balayer.....	6	Boutons bloqués.....	10
Mise à jour du logiciel VesselView 7.....	7		

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Écran d'avertissement de démarrage du VesselView 7.....	12	Configuration de la source des données.....	18
Écran de démarrage.....	12	Menu Settings (Paramètres).....	20
Assistant Installation.....	12	Écrans d'affichage.....	23
Importation de la configuration.....	13	Démarrage.....	23
Configuration des moteurs.....	13	Moteur arrêté, allumage sur marche.....	23
Configuration de l'affichage.....	14	Moteur tournant au ralenti.....	23
Configuration du dispositif.....	14	Panne de moteur.....	24
Units Setup (Configuration des unités).....	15	Navigation parmi les pannes.....	24
Configuration des réservoirs.....	15	Maintenance planifiée du moteur.....	25
Configuration de la vitesse.....	17	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	26
Assistant de fin de la configuration.....	18	Erreurs de communication.....	26

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Fonctionnalité du champ d'état du système.....	28	Save (Enregistrer).....	38
Navigation parmi les champs de données.....	29	Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé).....	39
Agrandissement des champs de données.....	29	Mode Régulateur de vitesse.....	40
Auto Cycle (Cycle automatique).....	30	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	40
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	30	Zone de données du régulateur de vitesse.....	40
Activation de la barre de défilement et navigation.....	30	Modification de zone de données constantes.....	40
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur.....	31	Régulateur de vitesse – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur.....	40
Icônes de la barre de défilement.....	32	Navigation avec le régulateur de vitesse.....	41
Mode économie.....	32	Mode Autopilot (Pilote automatique).....	41
ECO Mode (Mode ECO).....	32	Présentation de l'écran Autopilot (Pilote automatique).....	41
Valeurs ECO minimales et maximales.....	33	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique).....	41
Cibles de régime et de trim ECO.....	33	Réduction du pilote automatique.....	42
Couleurs des cibles.....	33	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	42
Navigation ECO.....	34	Commande de pêche à la traîne.....	42
ECO Refresh (Actualiser ECO).....	34	Zone de données de la commande de pêche à la traîne.....	42
Minimize (Réduire).....	35	Modification de champ de données constantes.....	42
Modification des cibles ECO.....	35	Pêche à la traîne – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur.....	43
Modification des valeurs cibles.....	35	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne).....	43
Mode Smart Tow.....	36		
Smart Tow.....	36		
Valeurs Smart Tow.....	36		
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de Smart Tow.....	37		
Navigation.....	37		

Section 4 - Configuration et étalonnages

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	46	Préférences.....	46
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	46	Bateau.....	47
System (Système).....	46	SmartCraft.....	47

Liaisons simples.....	49
Alarmes.....	50
Unités.....	50

Network (Réseau).....	50
Personality File (Fichier personnalité).....	51

Section 5 - Avertissements

Avertissement – Pannes et alarmes.....	54
Alarme de carburant critique.....	54

Alarme de profondeur.....	55
---------------------------	----

Section 1 - Prise en main

1

Table des matières

Présentation de VesselView 7.....	2	Sauvegarde des points de cheminements et des routes de navigation	7
Commandes avant	2	Obtention de la dernière version du logiciel	8
Fonctions des commandes avant	2	Mise à niveau de VesselView	8
Panneau arrière	3	Étalonnage de l'écran tactile	9
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 7.....	4	Entretien.....	10
Volets Toucher et balayer.....	5	Nettoyage quotidien de l'écran	10
Zones tactiles	5	Nettoyage du port média	10
Volets Balayer	6	Boutons bloqués	10
Mise à jour du logiciel VesselView 7.....	7		

Présentation de VesselView 7

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

VesselView 7 est un centre complet d'informations sur le bateau qui peut afficher des données sur quatre moteurs à essence ou diesel au maximum. Il contrôle et affiche continuellement des données de fonctionnement 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 ces fonctions 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.

Commandes avant



52293

- a - Écran tactile
- b - Bouton MARK-MENU (Repère-Menu)
- c - Bouton STBY-AUTO (Veille-Automatique)
- d - Bouton Exit (Quitter)
- e - Bouton rotatif (appuyer dessus pour accéder à la fonction Enter [Entrée])
- f - Bouton GO TO-PAGES (Attendre-Pages)
- g - IN/OUT Zoom-MOB (Zoom avant/arrière-Homme à la mer)
- h - Power-Brightness (Marche/Arrêt-Luminosité)
- i - Cache du lecteur de carte

Fonctions des commandes avant

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

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

STBY-AUTO (Veille-Automatique): Permet au pilote d'interrompre (mettre en veille) ou d'activer le fonctionnement des systèmes Navico®.

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

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

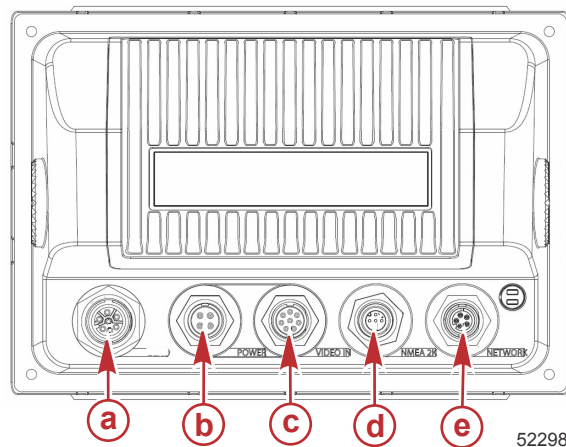
GO TO-PAGES (Atteindre-Pages): Une brève pression sur ce bouton permet d'afficher les pages du volet d'accueil ; chaque pression successive permet de faire défiler les différents menus de la page d'accueil. Une pression longue sur ce bouton permet d'afficher les options du menu Goto (Atteindre).

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

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

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

Panneau arrière

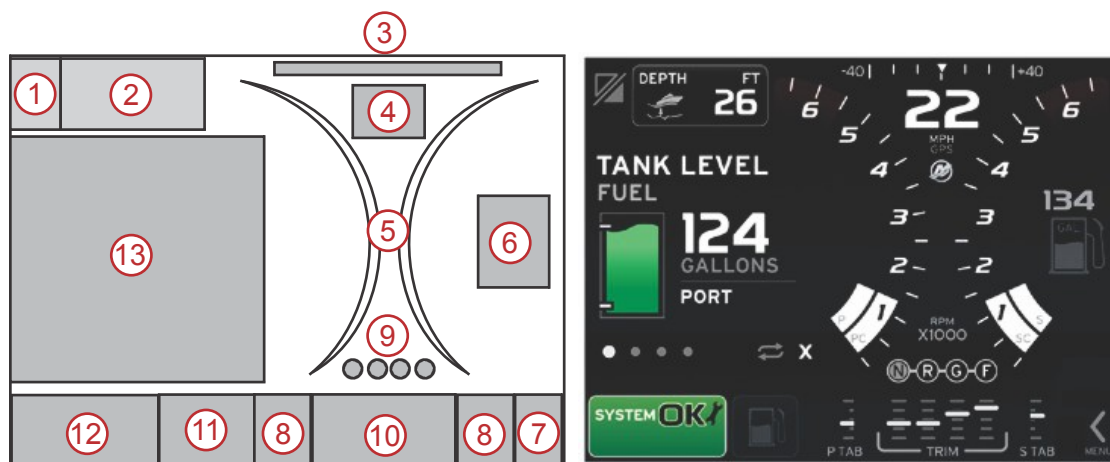


52298

Élément	Fonction	Description
a	SmartCraft	Raccordement au réseau SmartCraft, liaison aux jauges SC 100
b	Puissance	Prise d'alimentation et alarme externe
c	Entrée vidéo	Fournit deux entrées vidéo composite
d	SIMNET/NMEA 2K	Permet la connexion à un réseau NMEA 2K
e	Réseau	Ports réseau Ethernet

Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 7

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



52301

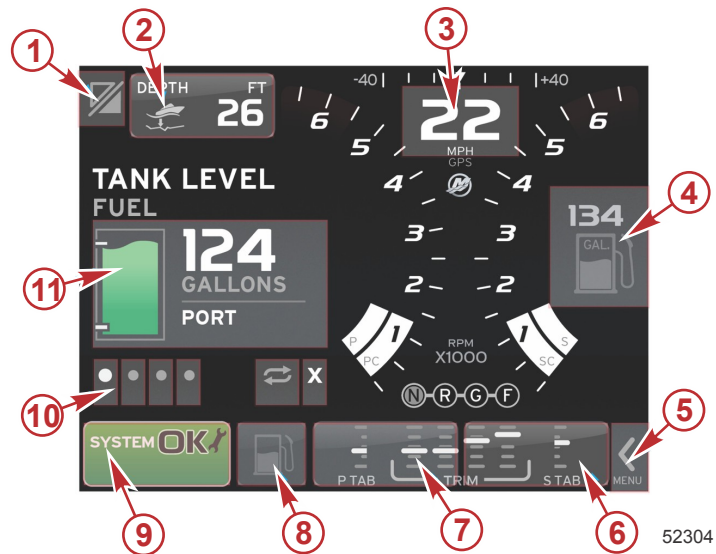
1. Permutation d'application : En touchant cette zone de l'affichage, le pilote passe d'un écran d'application Mercury au dernier écran Navico.
2. Volts ou depth (Profondeur) : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Une liste de tout le contenu affiché disponible figure dans le menu **Settings** (Paramètres).
 - Le champ de données affiche uniquement la tension si aucun transducteur de profondeur SmartCraft n'est installé.
 - Le champ de données affiche la profondeur si un transducteur de profondeur SmartCraft est installé.
3. 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 installé est raccordé au réseau CAN SmartCraft. L'angle de direction est désactivé par défaut, mais il peut être activé manuellement dans le menu **Settings** (Paramètres).
4. Speed (Vitesse) : Affiche la vitesse du bateau. L'écran affiche deux tirets si aucune source de vitesse n'est disponible. L'affichage indique la valeur de vitesse, la source de la vitesse (roue à aubes, Pitot ou GPS) et les unités de mesure (mi/h est l'unité par défaut). Les valeurs de vitesse comportant plus de deux chiffres entiers sont indiquées dans une police de taille plus petite.
5. RPM (Régime moteur) : Affiche une barre mobile représentant le régime moteur. Deux barres mobiles distinctes s'affichent pour les applications à deux moteurs, trois pour les applications à trois moteurs et quatre pour les applications à quatre moteurs.
6. Fuel (Carburant) : Ce champ de données affiche la quantité totale de carburant à bord.
 - Affiche uniquement le volume total de carburant. Des données individuelles relatives au carburant sont indiquées dans la zone de données sélectionnées, sous la rubrique consacrée à la gestion du carburant.
7. Icône de barre de défilement : Toucher cette zone pour afficher la barre de défilement. La barre de défilement permet au pilote de sélectionner différents écrans d'application Mercury à ouvrir dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.
8. Tabs (Dérives) : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Une liste de tout le contenu affiché disponible figure 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.
9. 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).
10. Trim : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Affiche le trim de quatre moteurs au maximum. Une fenêtre contextuelle de trim est disponible dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. La fenêtre contextuelle de trim peut être activée ou désactivée dans le menu **Settings** (Paramètres).
11. Icône de données sélectionnées : Affiche une icône représentant les données actuellement affichées dans la zone des données sélectionnées de l'écran. Cette option permet également d'afficher l'icône des données sélectionnées précédemment affichées si aucune donnée sélectionnée n'est actuellement affichée. Appuyer sur le bouton fléché MENU pour ouvrir la barre de défilement. L'utilisateur peut sélectionner une icône dans la barre de défilement pour afficher les données sélectionnées.
12. System status (État du système) : Indique le mode actif actuel et les messages d'avertissement éventuels.
13. Zone de données sélectionnées : 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.

Volets Toucher et balayer

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

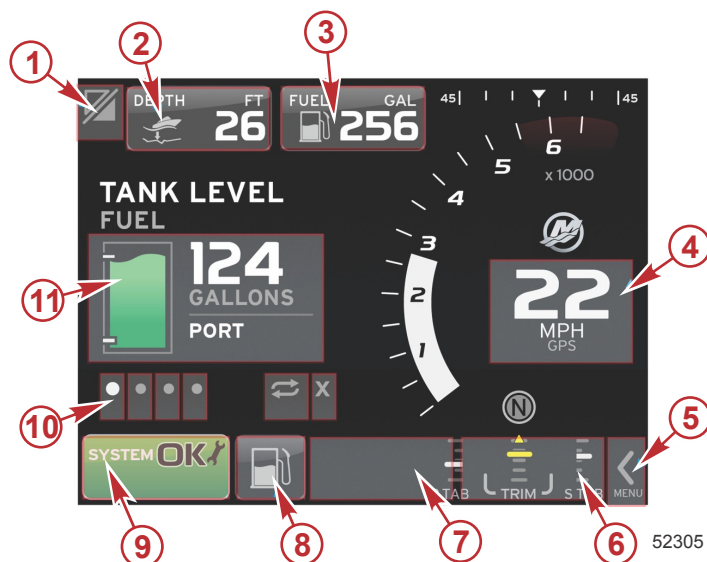
Zones tactiles

Les volets sensibles au toucher sont utilisés dans les champs de données constantes et sélectionnées par l'utilisateur. Ces zones permettent d'optimiser l'utilisation de l'écran et les graphiques qui s'y affichent.



Exemple d'une configuration à quatre moteurs

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



Exemple à moteur unique

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

Volets Balayer

Les volets Balayer sont utilisés dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur et sans le menu de la barre de défilement. Il existe deux types de mouvement de balayage : horizontal et vertical.

- Les balayages horizontaux font défiler les pages disponibles
 - a. dans le sens du balayage horizontal.
 - b. Une fois la dernière page atteinte, un balayage horizontal vers la gauche permet de revenir à la première page.
 - c. Les fonctions Auto-Cycle (Cycle automatique) et Exit (Quitter) ne peuvent être activées ni sélectionnées lors de la réalisation d'un balayage.
- Les balayages verticaux permettent au pilote de naviguer de manière plus approfondie parmi des données supplémentaires relatives à ce champ particulier.
 - a. Un balayage vers le haut permet de naviguer de manière plus approfondie parmi des données supplémentaires.
 - b. Un balayage vers le bas permet de quitter la recherche approfondie et de revenir à un état de vue d'ensemble.
 - c. Si des données plus approfondies ne sont pas disponibles, les balayages verticaux ne sont pas reconnus.
- Le menu de la barre de défilement défile entre les sélections de menu à une vitesse proportionnelle à celle du balayage.
 - a. Balayage lent = progression plus lente.

- b. Balayage rapide = progression plus rapide.



Volet	Description
a	Zone pour la transition horizontale et verticale de données sélectionnées
b	Zone pour la transition horizontale de données sélectionnées

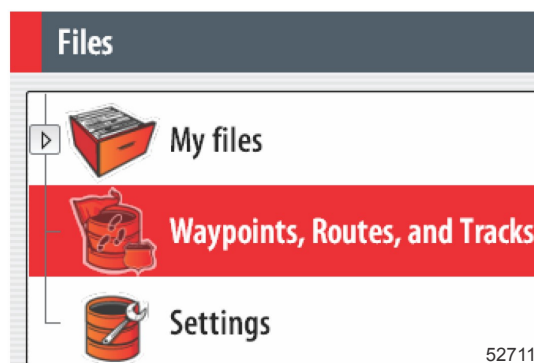
Mise à jour du logiciel VesselView 7

Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView 7. Un accès Internet est nécessaire à la réalisation de cette opération, de même qu'un port de communication pour le transfert du fichier vers une carte microSD FAT ou FAT32.

Sauvegarde des points de cheminements et des routes de navigation

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

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



6. Sélectionner le format de fichier souhaité, puis appuyer sur Export (Exporter).

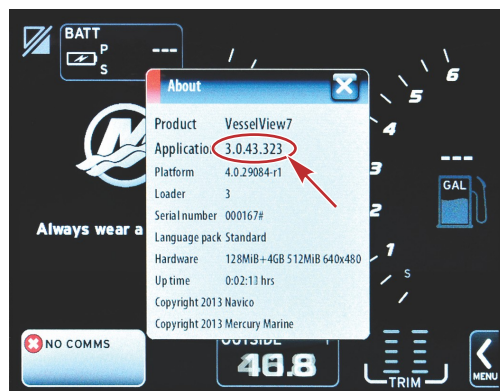
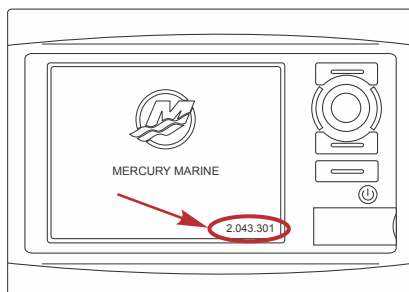
7. Sélectionner la carte microSD en tant que destination et sélectionner OK.



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

Obtention de la dernière version du logiciel

1. 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.



2. Sélectionner le produit VesselView 7 et cliquer sur DOWNLOAD UPGRADE (Télécharger la mise à niveau).
3. Selon les réglages de sécurité de l'ordinateur, un avertissement de sécurité peut s'afficher. Cliquez sur Allow (Autoriser) pour continuer.
4. Créer un dossier sur le disque dur et y enregistrer le fichier.
5. En cas d'affichage d'un message offrant de sélectionner SAVE (Enregistrer) ou RUN (Exécuter), sélectionner SAVE et enregistrer le fichier sur le disque dur.

REMARQUE : La taille du fichier est généralement de 70 à 100 Mo.

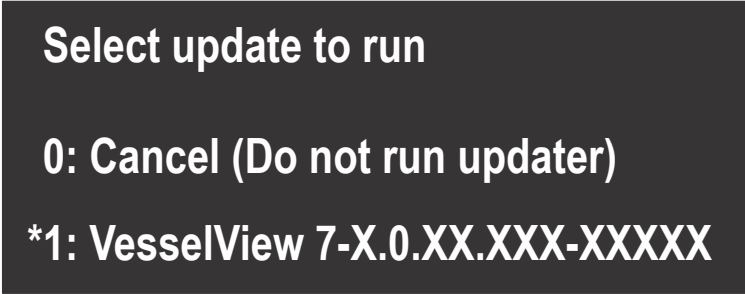
IMPORTANT : Certains navigateurs peuvent modifier l'extension du fichier. Vérifier que le nom et l'extension du fichier n'ont pas été modifiés. L'extension correcte après le nom de fichier est .upd. Ne pas renommer le fichier ou en modifier l'extension.

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, où le fichier n'est pas placé dans un dossier.

Mise à niveau de VesselView

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

- Tous les points de cheminements et toutes les routes de navigation ont-ils été sauvegardés ?
 - Chaque affichage doit être mis à niveau individuellement ; il n'existe aucune fonctionnalité de réseau permettant de mettre à jour plusieurs VesselView de façon automatique et simultanée.
 - Ne pas éteindre l'affichage ni commuter l'alimentation durant le processus de mise à niveau.
 - Ne pas retirer la carte microSD durant le processus de mise à niveau.
1. Vérifier que la clé de contact est sur arrêt et que VesselView n'est pas 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. Un écran invitant le pilote à procéder à la mise à niveau ou à annuler s'affiche.
 5. À l'aide du bouton rotatif, mettre le fichier de mise à niveau en surbrillance et appuyer sur le bouton pour confirmer.



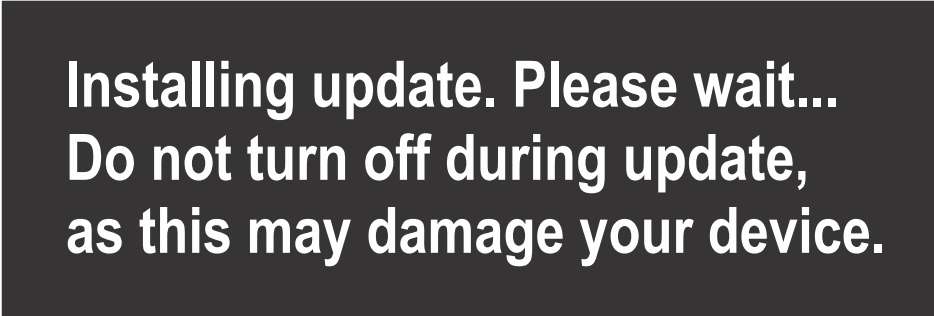
Select update to run

0: Cancel (Do not run updater)

*1: VesselView 7-X.0.XX.XXX-XXXXX

56565

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



Installing update. Please wait...

Do not turn off during update,
as this may damage your device.

56562

7. 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.

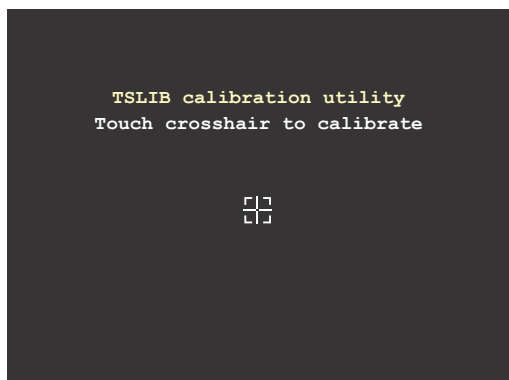
56563

8. Vérifier que la bonne version du logiciel a été mise à niveau. Appuyer sur le bouton GO To (Atteindre), appuyer sur Settings (Paramètres), sélectionner Systems (Systèmes) et tourner le bouton sur About (À propos de). Appuyer sur le bouton pour effectuer une vérification. La version du logiciel actuelle est affichée. Le fait de couper le contact du bateau pendant 30 secondes, puis de remettre le contact affiche aussi la version du logiciel dans le coin inférieur droit de l'écran de démarrage initial.

Étalonnage de l'écran tactile

1. Éteindre l'unité.
2. Appuyer sur le bouton MENU sans le relâcher et allumer l'unité.

- Maintenir le bouton MENU enfoncé durant la mise sous tension, jusqu'à ce que l'écran de l'utilitaire d'étalonnage s'affiche (environ 15 secondes).



56947

Écran de l'utilitaire d'étalonnage

- Toucher le réticule affiché sur l'écran pour effectuer neuf points d'étalonnage.
- Après un étalonnage réussi, l'affichage de l'unité revient à l'écran normal de l'application.

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 les cadres 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.

Boutons bloqués

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

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Table des matières

Écran d'avertissement de démarrage du VesselView 7... 12	Configuration de la source des données 18
Écran de démarrage..... 12	Menu Settings (Paramètres) 20
Assistant Installation..... 12	Écrans d'affichage..... 23
Importation de la configuration 13	Démarrage..... 23
Configuration des moteurs 13	Moteur arrêté, allumage sur marche 23
Configuration de l'affichage 14	Moteur tournant au ralenti 23
Configuration du dispositif 14	Panne de moteur..... 24
Units Setup (Configuration des unités) 15	Navigation parmi les pannes 24
Configuration des réservoirs 15	Maintenance planifiée du moteur..... 25
Configuration de la vitesse 17	Analyse du système – Rapport d'analyse..... 26
Assistant de fin de la configuration 18	Erreurs de communication 26

Écran d'avertissement de démarrage du VesselView 7

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

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 quatre moteurs au maximum. 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.



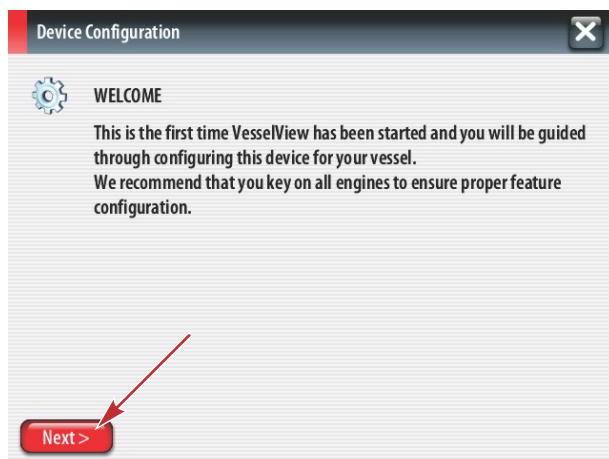
51617

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.

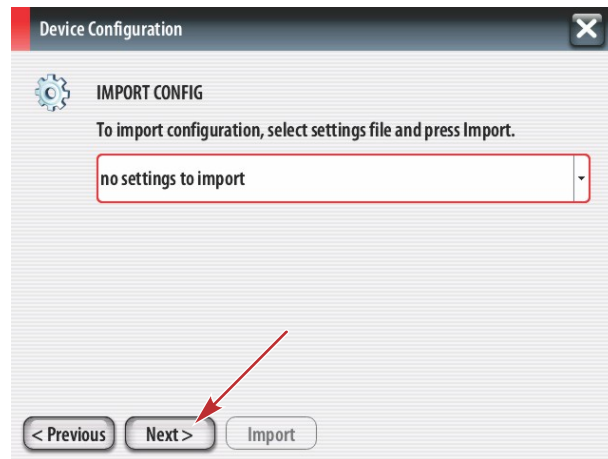
L'Assistant Installation guide le pilote au cours des premières étapes de configuration de VesselView. Il est possible d'accéder à tout moment à l'assistant de configuration par l'intermédiaire de l'icône SETTINGS (Paramètres) du menu de la barre de défilement. Toucher la flèche de la barre de défilement et balayer vers l'icône Settings (Paramètres). Pour démarrer l'Assistant Installation, naviguer vers Settings>System>Setup Wizard (Paramètres>Système>Assistant Installation). Toucher Next (Suivant) pour continuer.



56740

Importation de la configuration

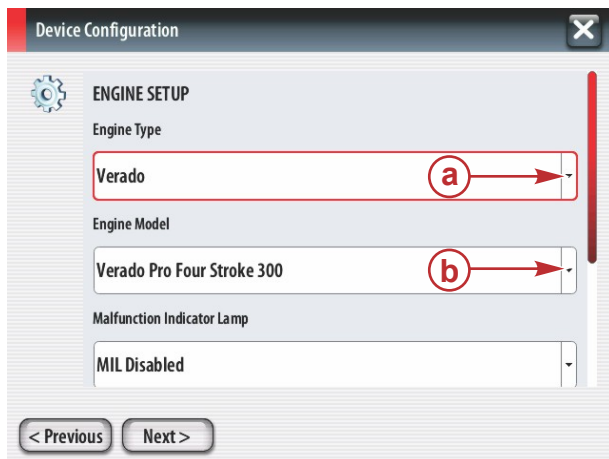
Pour importer une configuration de bateau existante, insérer une carte microSD FAT ou FAT32 contenant le fichier de configuration et sélectionner ce fichier dans le menu déroulant. En l'absence de fichier d'importation, toucher Next (Suivant) pour continuer.



56741

Configuration des moteurs

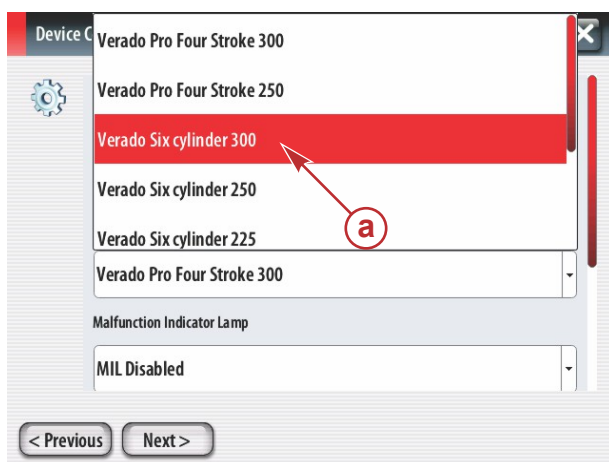
1. Dans l'écran Engine Setup (Configuration du moteur), utiliser le bouton rotatif ou toucher les champs de menu pour sélectionner l'option correcte.
2. Terminer les sélections dans l'écran Engine Setup (Configuration du moteur). Une fois les sélections terminées, toucher Next (Suivant) pour continuer.



56742

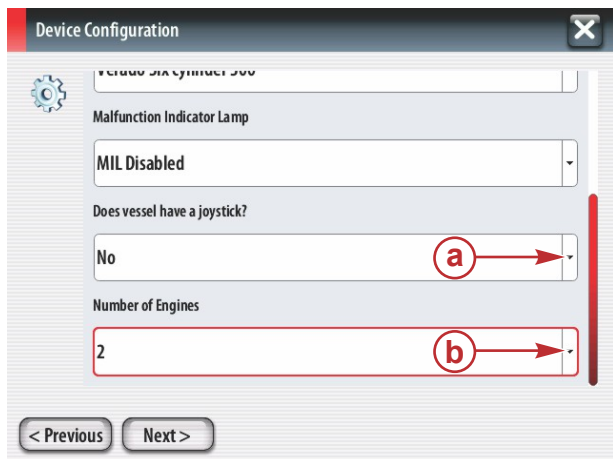
- a - Menu Engine type (Type de moteur)
- b - Menu Engine model (Modèle de moteur)

3. Ouvrir et sélectionner l'option appropriée dans le reste des champs de menu de l'écran Engine Setup (Configuration du moteur). Une fois les sélections terminées, toucher Next (Suivant) pour continuer.



56743

- a - Champ de sélection du modèle de moteur

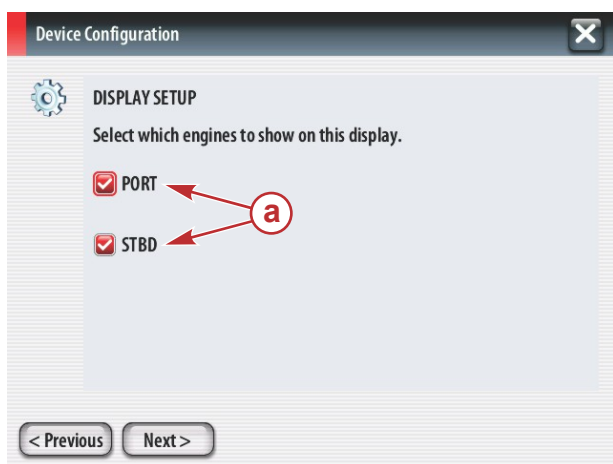


56745

- a - Champ d'option de la manette
- b - Champ du 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 quatre moteurs. Toucher Next (Suivant) pour continuer.

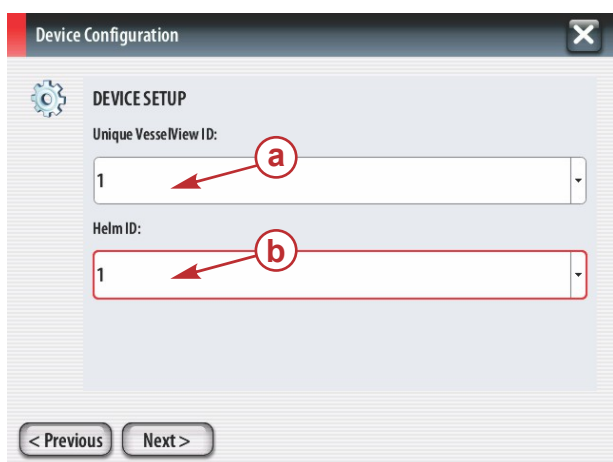


56746

- a - Moteurs sélectionnés aux fins d'affichage

Configuration du dispositif

Dans l'écran Device Setup (Configuration du dispositif), utiliser le bouton rotatif ou toucher les champs de menu pour sélectionner les options correctes. 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. Toucher Next (Suivant) pour continuer.

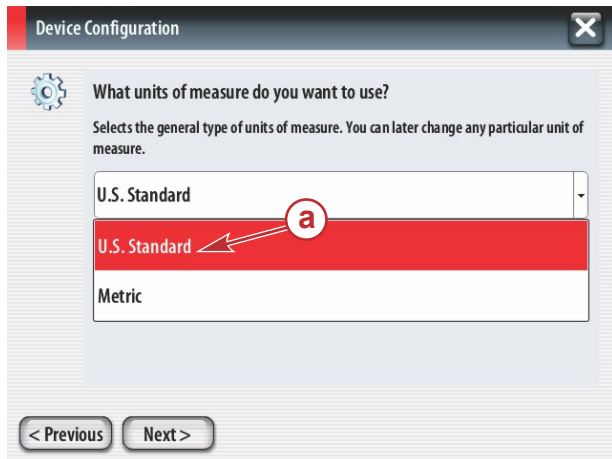


56747

- a - Champ d'option de VesselView
- b - Champ d'option de 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.

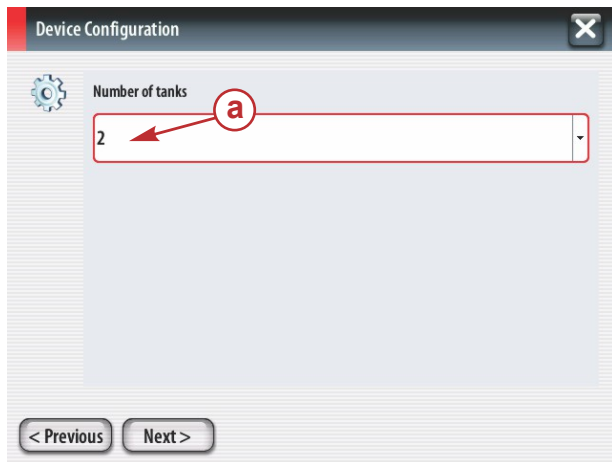


56748

- a** - Champ Units of measure selection (Sélection des unités de mesure)

Configuration des réservoirs

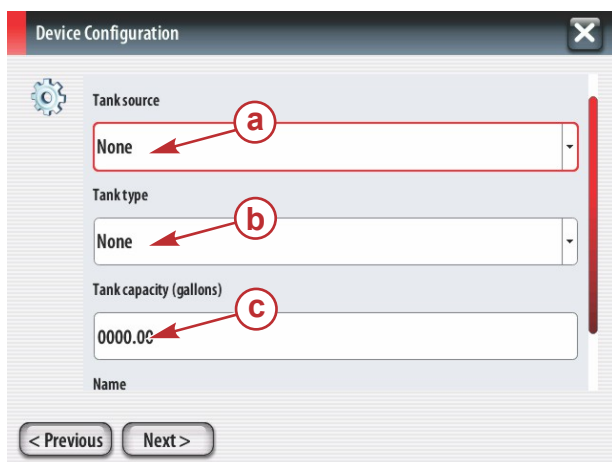
Sélectionner le nombre de réservoirs de carburant présents sur le bateau dans le champ déroulant. Toucher Next (Suivant) pour continuer.



56749

- a** - Champ Number of tanks selection (Sélection du nombre de réservoirs)

Utiliser le bouton rotatif ou toucher les champs de menu pour sélectionner Tank source (Source du réservoir), Tank type (Type de réservoir) et Tank capacity (Capacité du réservoir).

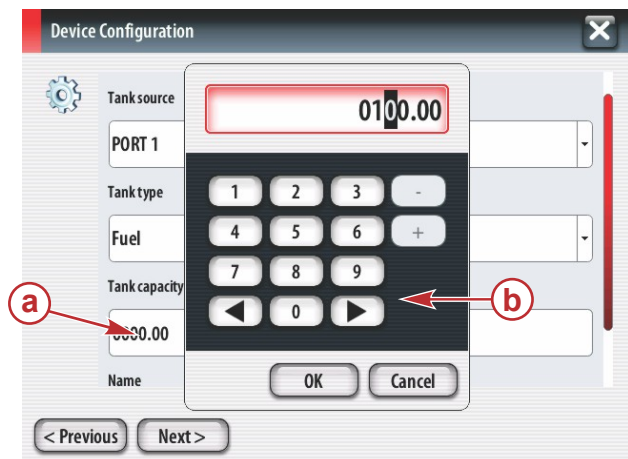


56750

- a** - Champ de sélection de la source du réservoir
b - Champ de sélection du type de réservoir
c - Champ d'entrée de la capacité du réservoir

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

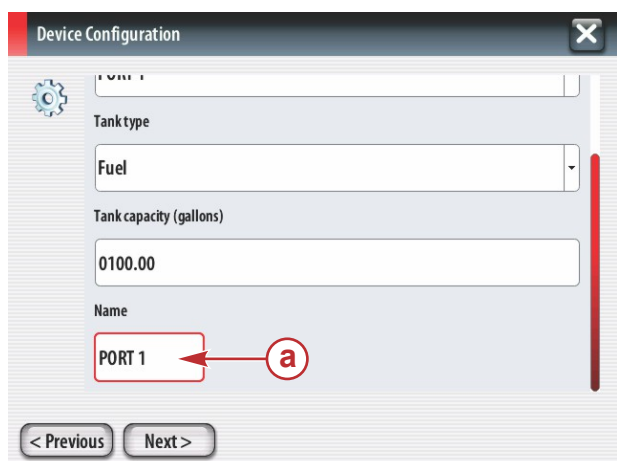
Utiliser le pavé numérique virtuel pour entrer la capacité. Après avoir entré les données de capacité du réservoir, toucher OK pour fermer le pavé numérique. Toucher Next (Suivant) pour continuer.



56751

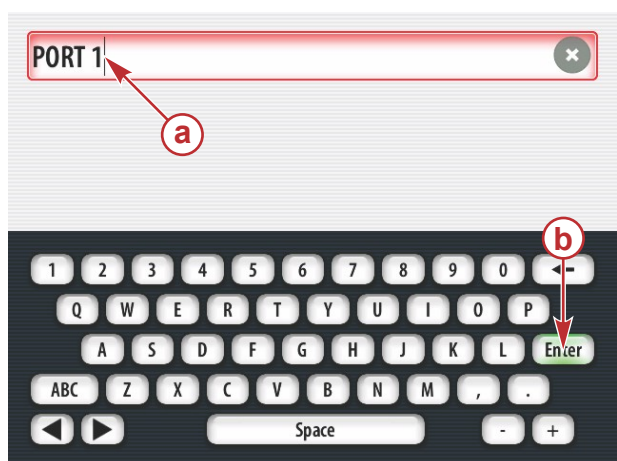
- a - Champ d'entrée de la capacité du réservoir
- b - Pavé numérique virtuel

Le nom du réservoir est rempli dans le champ Name (Nom). Pour modifier le nom du réservoir, toucher le champ et utiliser le pavé numérique virtuel pour personnaliser le nom du réservoir.



56752

- a - Champ du nom du réservoir

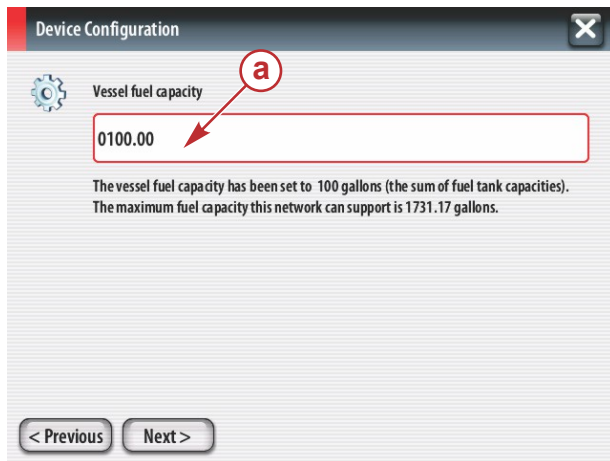


56753

- a - Entrée du nom du réservoir
- b - Touche Enter (Entrée) pour terminer l'entrée

Selon le nombre de réservoirs entré lors de la configuration, l'affichage revient à l'écran Tank source (Source du réservoir). Tous les champs de menu doivent être remplis avec les informations appropriées pour chaque réservoir supplémentaire. Lorsque tous les champs de menu sont remplis, toucher Next (Suivant) pour continuer.

Un écran de capacité de carburant affiche la capacité totale de carburant selon les données entrées.

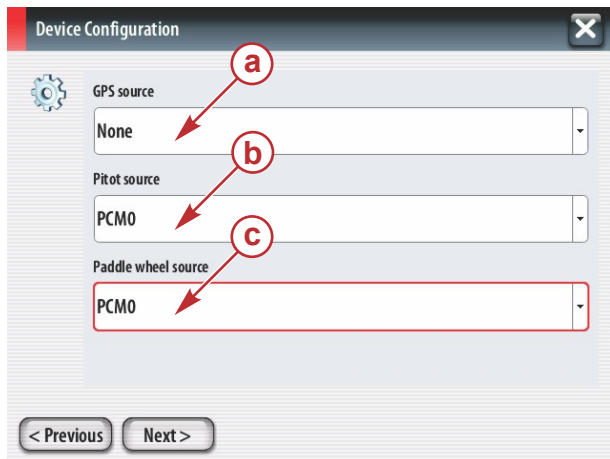


a - Champ de capacité de carburant

56756

Configuration de la vitesse

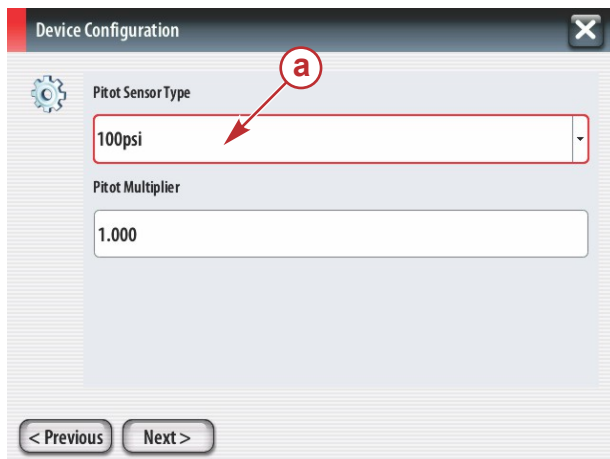
Dans l'écran Speed Setup (Configuration de la vitesse), trois options sont disponibles pour déterminer le mode d'acquisition des informations relatives à la vitesse par VesselView. Si le bateau est équipé d'un GPS, le menu déroulant permet la sélection des dispositifs disponibles. Si le bateau est équipé 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 la vitesse sélectionnée, toucher Next (Suivant) pour continuer.



a - Champ de la source GPS
b - Champ de la source Pitot
c - Champ de la source roue à aubes

56757

Si la source Pitot a été sélectionnée, un écran Pitot Speed Sensor (Capteur de 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 (100 psi). Les produits de Mercury Racing utilisent le Pitot de 1 379 kPa (200 psi). Après la sélection, toucher Next (Suivant) pour continuer.



a - Champ de pression du Pitot

56758

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Si la source roue à aubes a été sélectionnée, l'écran Paddle Wheel Sensor (Capteur 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, toucher Next (Suivant) pour continuer.

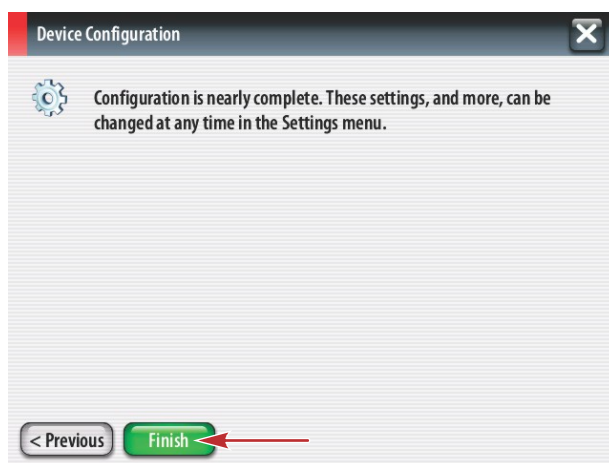


a - Champ du type de capteur à roue à aubes

56759

Assistant de fin de la configuration

Toucher Finish (Terminer) pour terminer l'Assistant Installation sur le VesselView. Ne pas mettre l'unité hors tension avant que l'écran Finish (Terminé) ne soit remplacé par l'écran d'activité du bateau.



56760

Configuration de la source des données

VesselView demande de configurer des sources de données détectables. Toucher OK pour continuer



56761

Mettre tous les produits sous tension et démarrer tous les moteurs pour garantir que toutes les sources de données peuvent être détectées. Toucher Start (Démarrer) pour commencer le processus.



56762



56763

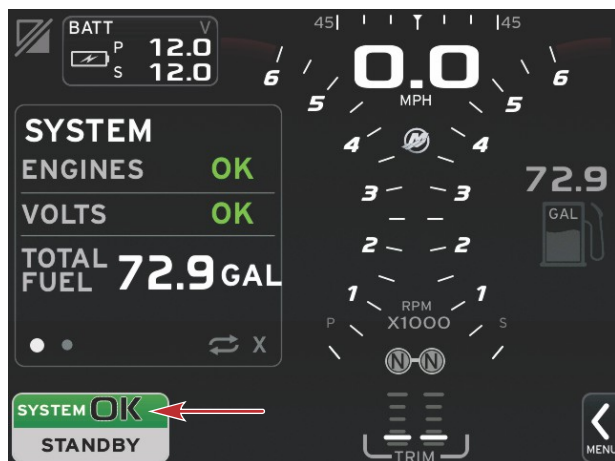
Lorsque la sélection automatique est terminée, toucher Close (Fermer).



56764

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

VesselView affiche l'écran System (Système). Les systèmes fonctionnant dans les limites des paramètres établis s'affichent en vert.



56765

Le fait de toucher le champ System OK (Système OK) affiche le nombre d'heures de fonctionnement du moteur.



56766

Menu Settings (Paramètres)

Il est possible de modifier à tout moment tout paramètre à l'aide du menu Settings (Paramètres). Il est possible de naviguer parmi tous les menus déroulants et volants en touchant l'écran ou en utilisant le bouton rotatif. Le menu Settings (Paramètres) est accessible en utilisant la barre de défilement dans le coin inférieur droit de l'écran.



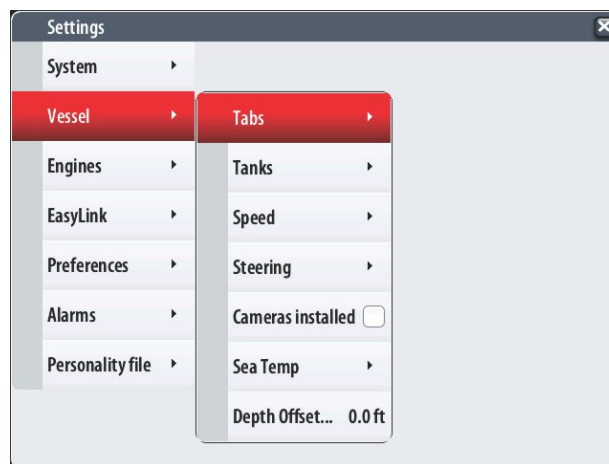
56836

1. Menu System (Système).



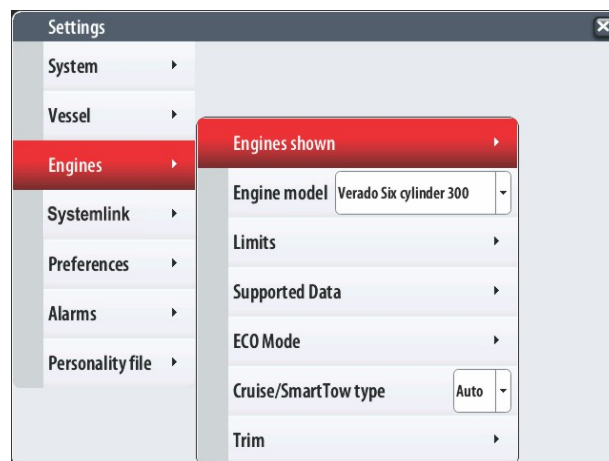
56772

2. Menu Vessel (Bateau).



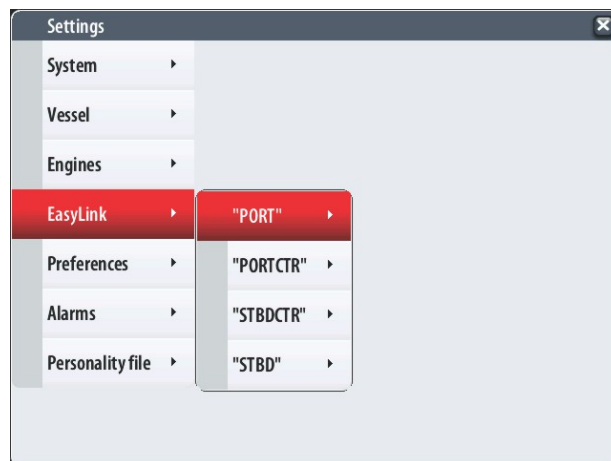
56773

3. Menu Engines (Moteurs).



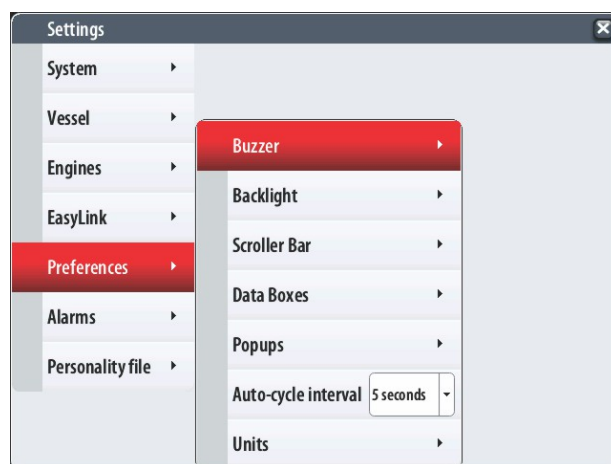
56775

4. Menu EasyLink.



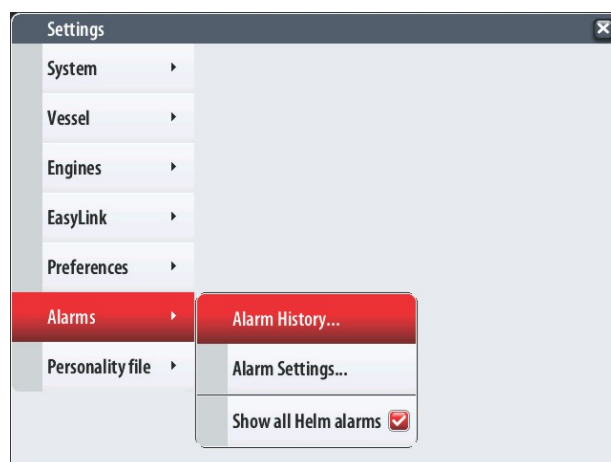
56776

5. Menu Preferences (Préférences).



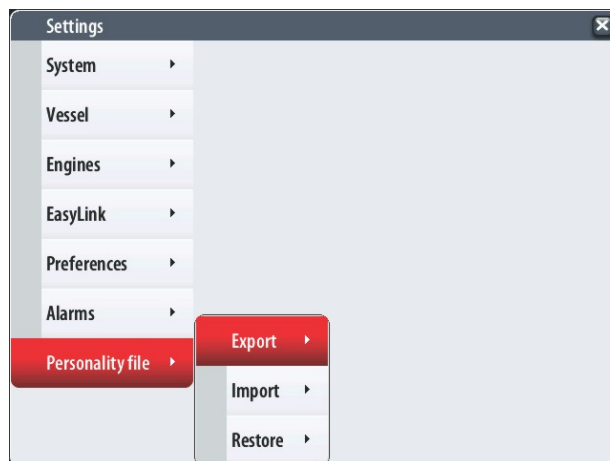
56777

6. Menu Alarms (Alarmes).



56778

7. Menu Personality file (Fichier de personnalité).



56779

Écrans d'affichage

Démarrage

Lors du démarrage après la séquence d'écrans de démarrage, l'affichage principal est chargé et toutes les données ainsi que tous les graphiques seront actifs. Deux cas de figure sont possibles : 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.

- 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.



- a - Hélice animée
- b - Barre de progression

56963

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

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



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 situé dans le coin inférieur gauche change selon la panne affichée.

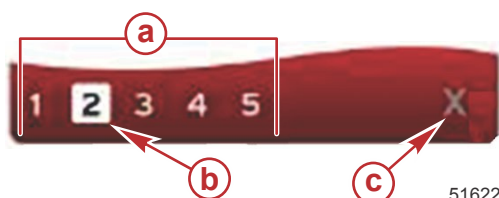


- a - Icône d'avertissement avec intitulé de panne
- b - Texte court ou texte de référence
- c - Emplacement de la panne du moteur
- d - Texte relatif à l'action
- e - Nombre de pannes

Navigation parmi les pannes

Lorsque des pannes existent, elles occupent la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. Les pannes sont identifiées par des chiffres le long du bas de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

1. Le champ sélectionné par l'utilisateur indique par défaut la première panne sous forme d'un chiffre noir sur fond blanc.
2. L'affichage de la panne sélectionnée alternera entre le numéro de panne et le symbole plus (+) pour indiquer l'existence de données supplémentaires à afficher.



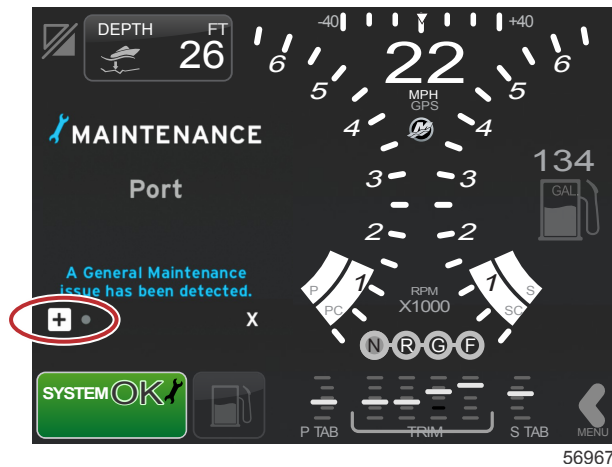
- a - Nombre de pannes
- b - Panne sélectionnée
- c - Icône Exit (Quitter) pour les pannes

3. Lorsqu'un symbole positif (+) est affiché, des données supplémentaires concernant la panne peuvent être affichées.
4. Lorsque l'affichage des données supplémentaires exige des pages supplémentaires, la zone 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.
5. Pour quitter le champ des pannes, utiliser le bouton X.

Maintenance planifiée du moteur

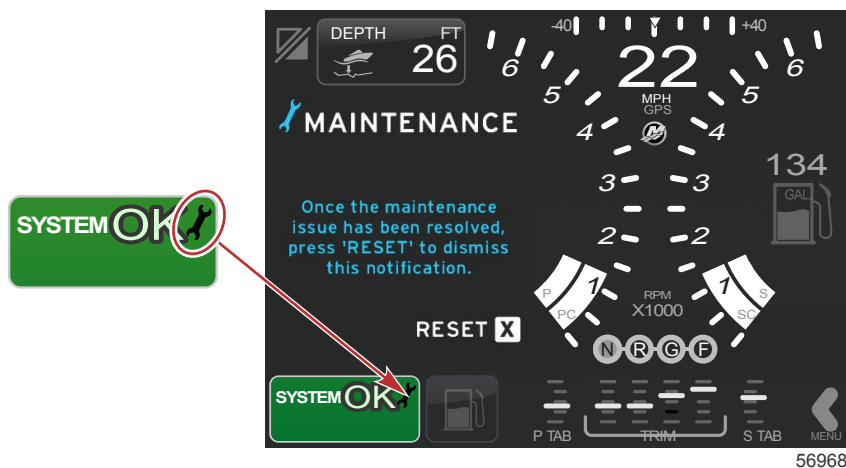
Si un rappel de maintenance est détecté durant une analyse du système, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche une description dans une couleur vive. Le champ d'état du système situé dans le coin inférieur gauche change selon le problème d'entretien affiché. Faire preuve de bon sens 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.

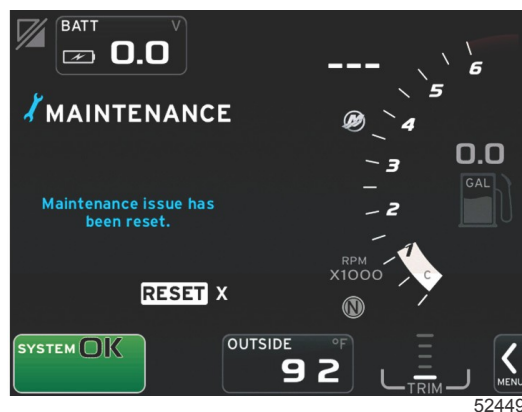


2. Cliquer sur l'icône + pour développer le texte. Le pilote peut réinitialiser l'intervalle d'entretien à 100 % ou de quitter l'écran.

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.



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

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



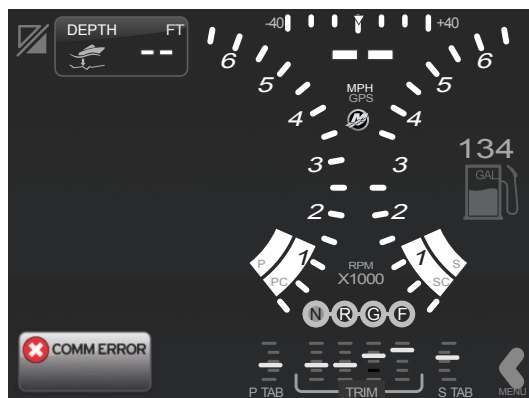
Analyse terminée



Message de bonne gestion

Erreurs de communication

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



Erreur de communication

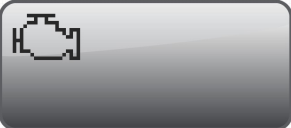





Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Table des matières

Fonctionnalité du champ d'état du système.....	28	Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé)	39
Navigation parmi les champs de données.....	29	Mode Régulateur de vitesse.....	40
Agrandissement des champs de données.....	29	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	40
Auto Cycle (Cycle automatique)	30	Zone de données du régulateur de vitesse.....	40
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	30	Modification de zone de données constantes	40
Activation de la barre de défilement et navigation	30	Régulateur de vitesse – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur	40
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur	31	Navigation avec le régulateur de vitesse	41
Icônes de la barre de défilement.....	32	Mode Autopilot (Pilote automatique).....	41
Mode économie.....	32	Présentation de l'écran Autopilot (Pilote automatique)	41
ECO Mode (Mode ECO).....	32	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique).....	41
Valeurs ECO minimales et maximales	33	Réduction du pilote automatique	42
Cibles de régime et de trim ECO.....	33	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	42
Couleurs des cibles	33	Commande de pêche à la traîne.....	42
Navigation ECO.....	34	Zone de données de la commande de pêche à la traîne.....	42
ECO Refresh (Actualiser ECO)	34	Modification de champ de données constantes	42
Minimize (Réduire)	35	Pêche à la traîne – Zone de données sélectionnées par l'utilisateur	43
Modification des cibles ECO.....	35	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)	43
Modification des valeurs cibles	35		
Mode Smart Tow.....	36		
Smart Tow.....	36		
Valeurs Smart Tow	36		
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de Smart Tow.....	37		
Navigation	37		
Save (Enregistrer)	38		

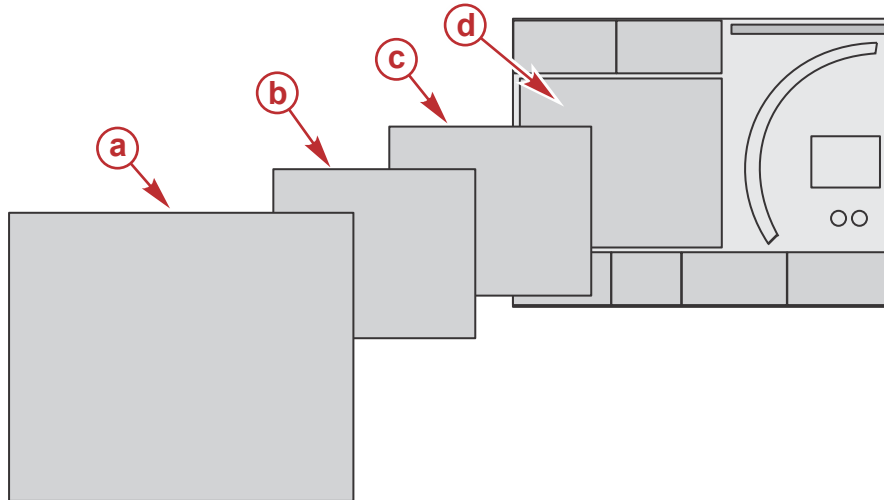
Fonctionnalité du champ d'état du système

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

Navigation 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 la 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 rotatif.

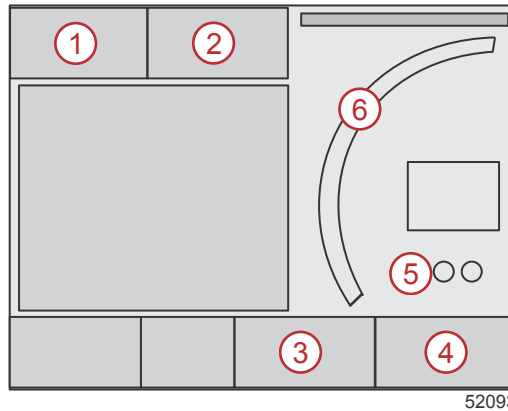


Icône Agrandissement

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.

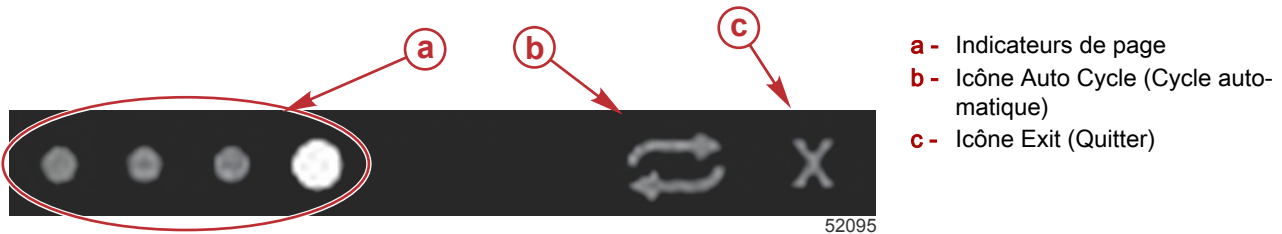
Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

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. Toucher les divers indicateurs de page pour afficher des sélections supplémentaires. Toucher l'icône de cycle pour alterner les sélections de données selon une séquence entrée chronologiquement.



- 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 rotatif pour activer le cycle automatique. L'icône s'affiche sur un fond bleu avec des flèches blanches jusqu'à ce que le cycle automatique soit désactivé. La durée par défaut du cycle automatique est de cinq secondes par page ; cette durée peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
- Pour désactiver le cycle automatique, mettre le X en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée) ou toucher l'icône de cycle automatique. Le cycle automatique quitte la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

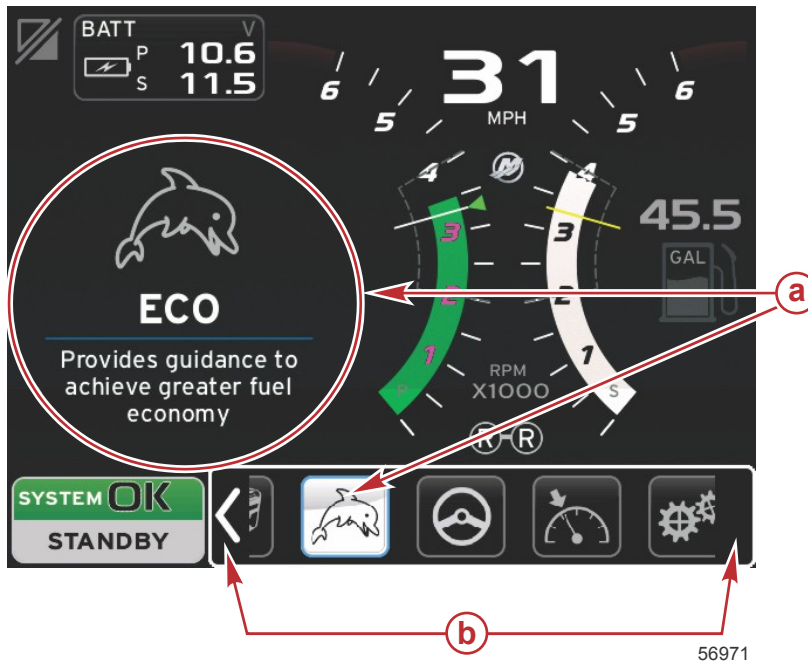
Fonctionnalité de la barre de défilement

La barre de défilement permet d'accéder à des éléments d'icône actuellement non affichés dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur de l'écran. Les icônes de la barre de défilement sont masquées jusqu'à l'activation de la barre de défilement. Toucher l'onglet MENU de la flèche de la barre de défilement pour étendre la barre de défilement. Balayer à droite ou à gauche pour naviguer parmi toutes les options de la barre de défilement. En l'absence de sélection dans un délai de cinq secondes, la barre de défilement se désactive. Lorsqu'une icône est sélectionnée, la zone de données sélectionnées 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 l'onglet MENU de la barre de défilement dans le coin inférieur droit de l'écran.
2. Utiliser le bouton rotatif pour mettre en surbrillance l'icône dont l'affichage est souhaité et appuyer sur le bouton rotatif pour l'activer. Une zone à fond blanc met en surbrillance l'icône de la barre de défilement à sélectionner. La navigation en balayant la barre de défilement et en touchant une icône produit des résultats identiques à la navigation effectuée au moyen du bouton rotatif.

REMARQUE : Une icône fléchée s'affiche sur la gauche et la droite de la barre de défilement. Lorsqu'une seule icône de flèche est visible, le pilote doit suivre la direction indiquée par la flèche. Lorsque les feux flèches sont visibles, l'une ou l'autre direction peut être alternée ou balayée.

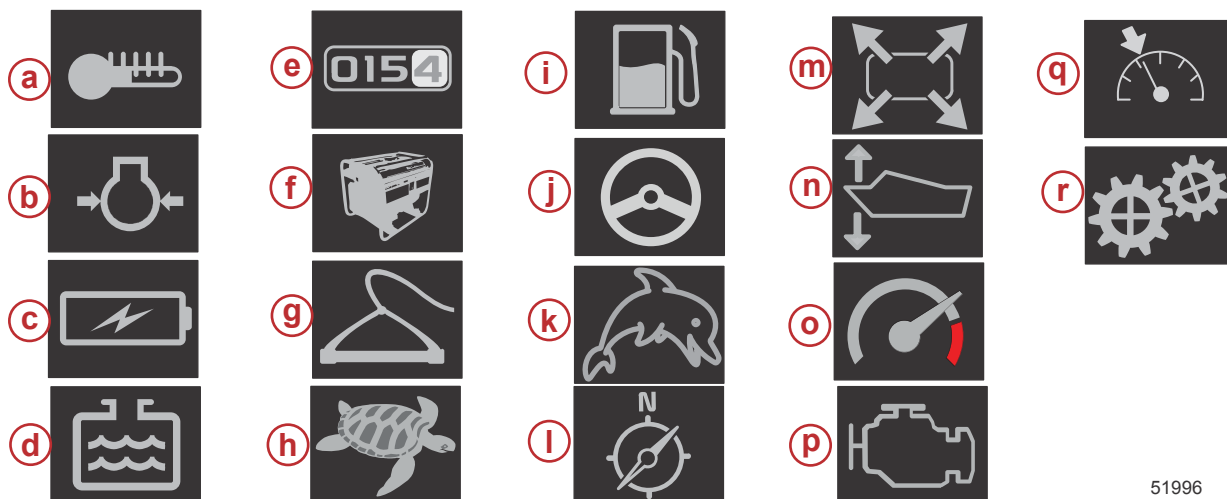


- a - Icône sélectionnée
- b - Flèches de la barre de défilement

Zone de données sélectionnées par l'utilisateur

Durant le processus de navigation à l'aide de la barre de défilement, si l'icône est mise en surbrillance à l'aide du bouton rotatif, 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 cinq secondes seulement, à moins qu'une pression ne soit exercée sur le bouton rotatif. De même, lorsque la méthode de navigation « toucher et balayer » dans la barre de défilement est utilisée, le fait de toucher les icônes tout en effectuant un balayage permet d'afficher le nom et une description des fonctions des icônes. Un toucher stationnaire, non balayant, dans un délai de cinq secondes active ces données dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

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)



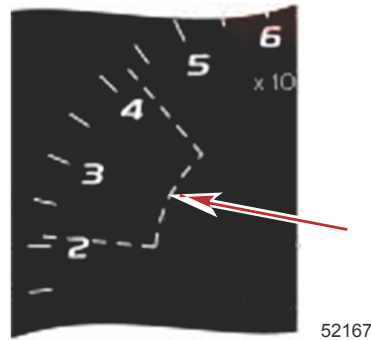
57376

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

1. Toucher l'onglet de la barre de défilement à l'écran pour ouvrir la barre de défilement.
2. Utiliser le bouton rotatif, ou balayer, pour trouver l'icône du mode ECO (Économie) et toucher l'icône ou appuyer sur le bouton. La zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche l'icône ECO (Économie) et un court descriptif quant à la façon d'optimiser la consommation de carburant.

Valeurs ECO minimales et maximales



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



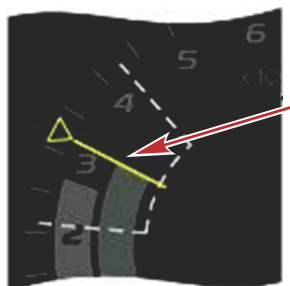
Cibles de régime et de trim ECO

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

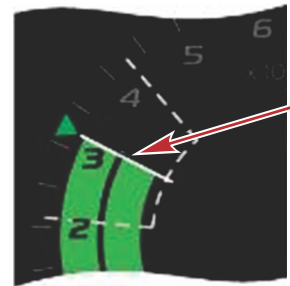
Couleurs des cibles

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

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



Non optimisé

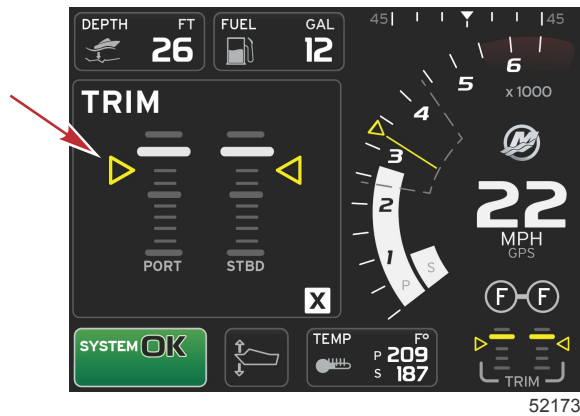


52172

Optimisé

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

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



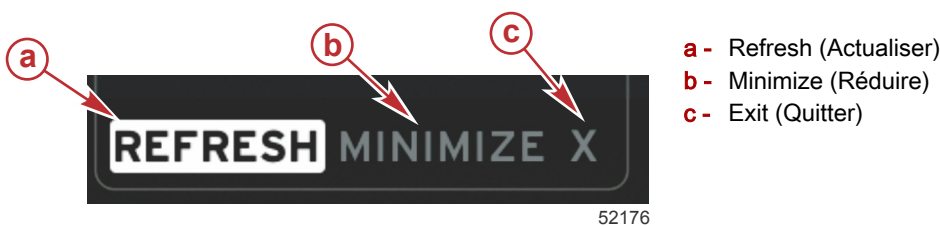
Une fois toutes les cibles atteintes, l'écran de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur change d'aspect ; au lieu d'afficher des instructions, il affiche OPTIMIZED (Optimisé) avec la valeur d'économie de carburant actuelle.



Navigation ECO

REFRESH (Actualiser) et MINIMIZE (Réduire) et X sont affichés dans le pied de page de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

- Minimize (Réduire) masque les instructions ECO (Économie) et affiche ECO MODE (Mode économie) dans le pied de page de l'écran 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 programme de mode ECO (Économie) et supprime les valeurs de régime et de trim cibles de la zone de données constantes.

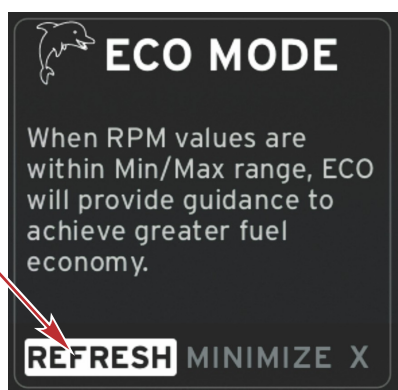


ECO Refresh (Actualiser ECO)

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

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

- Des instructions s'affichent dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. Mettre la fonction de réactualisation en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).



52177

- 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.
- 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 (Économie), tout en affichant des informations supplémentaires dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

- 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 jauges.
 - Les éléments grisés sur la barre de défilement lorsque ECO est actif ne sont pas disponibles et ne peuvent donc pas être sélectionnés.
- Lorsque l'option Minimize (Réduire) est active, le pied de page du système affiche ECO (Économie).
- Pour agrandir le mode ECO (Économie), mettre l'icône ECO en surbrillance à l'aide de l'écran tactile et appuyer sur Enter (Entrée).
- Lorsque ECO est optimisé, la zone sélectionnée 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 du trim et le régime, il guide le pilote vers ce paramètre optimal de régime et de trim au moyen de flèches. Pour la plupart des applications, il n'est pas nécessaire d'étalonner l'écran ECO, mais certaines valeurs peuvent être réglées afin de personnaliser la jauge en fonction du style de navigation. Les paramètres par défaut sont dans une plage acceptable pour la plupart des applications. Les paramètres suivants sont configurés par défaut.

Paramètres cibles ECO par défaut	
Fuel economy stability (Stabilité de l'économie de carburant)	0,7 seconde
RPM stability (Stabilité de régime)	0,7 seconde
RPM window minimum (Fenêtre de régime minimal)	2 000 tr/min
RPM window maximum (Fenêtre de régime maximal)	4 000 tr/min
RPM target proximity (Proximité de la cible de régime)	10 %
Trim target proximity (Proximité de la cible de trim)	3%

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

Modification des valeurs cibles

- Ouvrir la barre de défilement.

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

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

REMARQUE : Après avoir quitté la cible, le menu Settings (Paramètres) se ferme. Pour modifier d'autres valeurs cibles, ouvrir la barre de défilement. L'icône Settings (Paramètres) est en surbrillance. Suivre la procédure décrite précédemment pour modifier d'autres valeurs cibles.

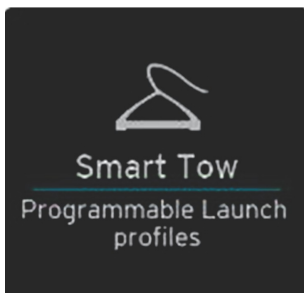
Mode Smart Tow

Smart Tow



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


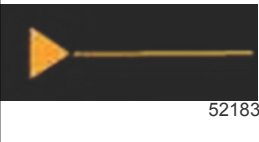
Smart Tow intègre des indicateurs de régime et de dépassement au sein des balayages de régime, modifiant ainsi la zone de données constantes. Le point de consigne du régime est orange et l'échelle de dépassement est blanche.



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.



L'affichage du balayage de régime actif est orange

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.



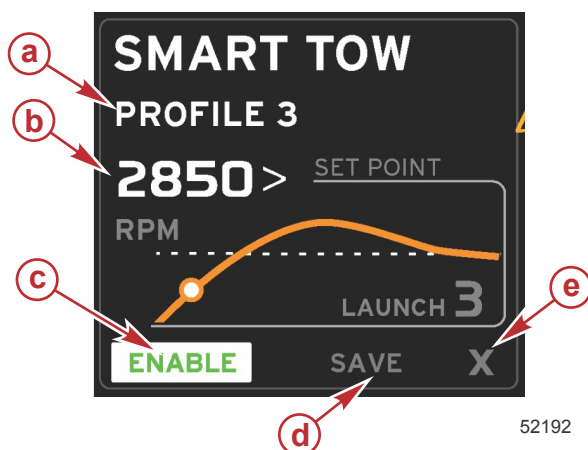
Point graphique animé de lancement

Navigation

Smart Tow utilise la zone de données sélectionnées par l'utilisateur et la section de pied de page pour permettre au pilote de régler les paramètres. Toucher ou balayer pour faire défiler les champs de la zone de sélection. La section de pied de page permet au pilote d'activer ou désactiver, d'enregistrer ou de quitter Smart Tow.

Il existe cinq champs de sélection. Utiliser le bouton rotatif ou effectuer un balayage pour faire défiler la sélection de profil, les points de consigne de vitesse/régime et l'activation/la désactivation.

- Pour mettre en surbrillance et accepter les éléments situés dans le pied de page de la zone de données, il est nécessaire de les toucher ou d'appuyer sur le bouton rotatif.



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

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

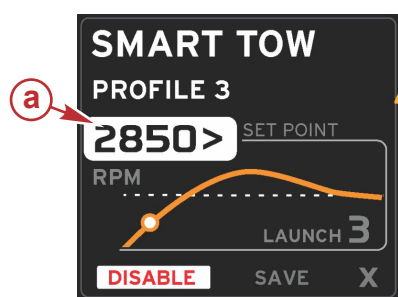
Profile Selection (Sélection de profil) permet au pilote de choisir parmi cinq profils prédéfinis en usine, ainsi que d'éventuels paramètres personnalisés. Les paramètres personnalisés peuvent être modifiés ; ils reviendront par défaut aux derniers paramètres connus.



Profils prédéfinis en usine

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

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



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

Après avoir réglé les paramètres souhaités, appuyer sur la sélection dans le pied de page de la zone de données.

- L'activation ou la désactivation permet d'activer ou de désactiver la fonction. Les balayages de régime sont affichés sous forme de balayages blancs non actifs. Le pilote peut modifier tous les paramètres lorsque le Smart Tow est en mode désactivé.
 - L'icône Enabled (Activé) est verte lorsqu'elle est active
 - L'icône Disabled (Désactivé) est rouge lorsqu'elle n'est pas active



a - Inactive – rouge

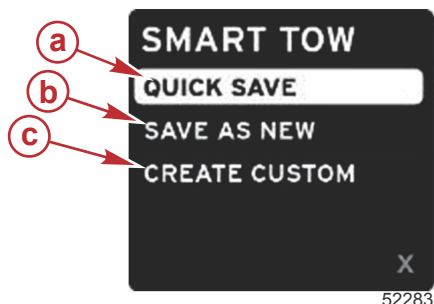
b - Balayage de régime normal affiché lorsque le mode MPH (Vitesse) est sélectionné.

- Appuyer sur SAVE (Enregistrer). L'option Save (Enregistrer) a pour effet de modifier l'écran Smart Tow afin de permettre au pilote de sélectionner un enregistrement rapide, d'enregistrer comme nouveau ou de créer un paramètre personnalisé.
- Si le pilote appuie sur X, Smart Tow est désactivé et la zone de données constantes et sélectionnées par l'utilisateur revient à l'écran par défaut.

Save (Enregistrer)

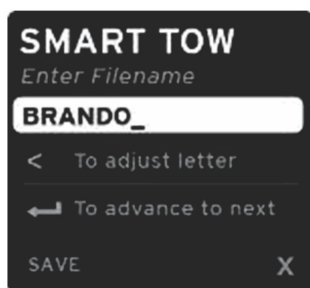
Lorsque le pilote sélectionne Save (Enregistrer), la zone de données sélectionnées par l'utilisateur passe aux options d'enregistrement. Quick save (Enregistrement rapide) est l'option sélectionnée par défaut.

- Appuyer sur la sélection pour confirmer.



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

- QUICK SAVE** (Enregistrement rapide) enregistre le profil existant avec les nouvelles valeurs de régime ou de vitesse. Appuyer pour enregistrer les données et revenir à l'écran Smart Tow.
- SAVE AS NEW** (Enregistrer sous un nouveau nom de fichier) permet au pilote d'enregistrer le paramètre actuel avec un nom personnalisé. Appuyer pour passer au nom de fichier personnalisé. Le nom de fichier choisi est actif par défaut.
 - a. Changer les lettres à l'aide de l'écran ou du bouton rotatif.



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

REMARQUE : Pour quitter, sélectionner X et appuyer sur le bouton rotatif. L'affichage revient à l'écran principal par défaut 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.



- À l'aide du bouton rotatif, déplacer la zone de sélection jusqu'aux champs à modifier. L'invite à l'écran permet de régler la valeur de l'élément sélectionné.
- Une fois le profil personnalisé terminé, mettre NEXT (Suivant) ou X en surbrillance.
 - a. Sélectionner Next (Suivant) ; la zone de données sélectionnées par l'utilisateur passe à SAVE AS NEW (Enregistrer sous un nouveau nom de fichier) pour créer un nom personnalisé pour le nouveau profil de lancement. Appuyer sur le bouton rotatif pour accepter la sélection.
 - b. Si Exit (Quitter) est sélectionné, les réglages de profil personnalisé ne seront pas enregistrés et l'écran Smart Tow principal s'affiche.

Mode Régulateur de vitesse

Cruise Control (Régulateur de vitesse)



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. Le type d'option de régulateur de vitesse peut être modifié dans le menu Settings (Paramètres).
- Ouvrir la barre de défilement et mettre l'icône de régulateur de vitesse en surbrillance. Pour identifier l'icône du régulateur de vitesse, voir **Icônes de la barre de défilement**.

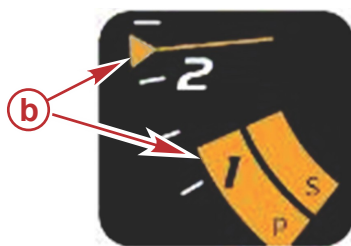
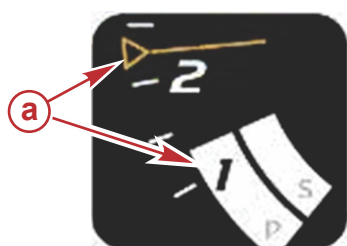
REMARQUE : Le pilote peut désactiver le mode Cruise Control (Régulateur de vitesse) en mettant les leviers de commande à distance au point mort.

Zone de données du régulateur de vitesse

Modification de zone de données constantes

Le régulateur de vitesse modifie la zone 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 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.



52278

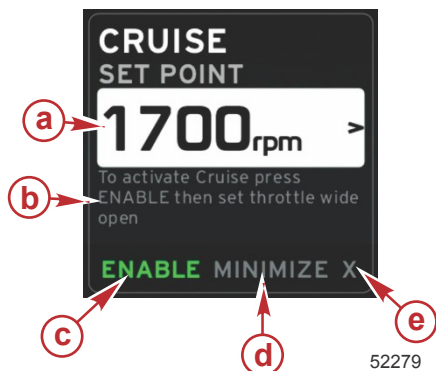
a - Régulateur de vitesse inactif

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.



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 le réduire ou de le quitter. La navigation de pied de page suit la même stratégie de sélection de base que les autres fonctions.

1. Faire défiler les sélections dans le pied de page à l'aide du bouton rotatif ou d'un balayage.
2. Appuyer sur le bouton pour activer la sélection.
 - a. L'activation ou la désactivation permet d'activer ou de désactiver la fonction.
 - b. Minimize (Réduire) masque les données du régulateur de vitesse et affiche CRUISE (Régulateur de vitesse) dans le pied de page de l'écran 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. Après avoir modifié les paramètres souhaités, sélectionner Enable (Activer)/Disable (Désactiver) dans le pied de page de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur en déplaçant le curseur à l'aide du bouton rotatif.
 - a. À l'aide du bouton rotatif, naviguer entre la sélection d'un point de consigne et le pied de page.
 - b. Lorsque l'onglet de sélection est en dehors de la zone de navigation du pied de page (champ de point de consigne), il suffit au pilote d'utiliser le bouton rotatif pour modifier le régime ou la vitesse. Il n'est pas nécessaire d'appuyer sur le bouton pour appliquer le nouveau paramètre.
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 pied de page de l'écran du système affiche CRUISE (Régulateur de vitesse).
 - Les données de la fonction du 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, le pied de page de l'écran du système affiche CRUISE (Régulateur de vitesse).
6. La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) est désactivée si Exit (Quitter) est sélectionné alors que le régulateur de vitesse est affiché. 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 Autopilot (Pilote automatique)

Présentation de l'écran Autopilot (Pilote automatique)



57380

VesselView est un affichage supplémentaire destiné aux fonctions du pilote automatique et de la manette. Toutes les fonctionnalités de ces fonctions 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.

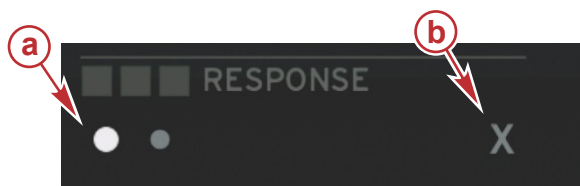
Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique)

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 un 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.

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

- Le X permet de masquer les données du pilote automatique et d'afficher le mode de pilote automatique dans le champ de données du système. Cela permet l'affichage d'autres informations dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.



- a - Indicateurs de page
- b - Masquer les données du 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.

Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne)

Commande de pêche à la traîne



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

- La fonction Troll (Pêche à la traîne) est basée sur le régime, 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).

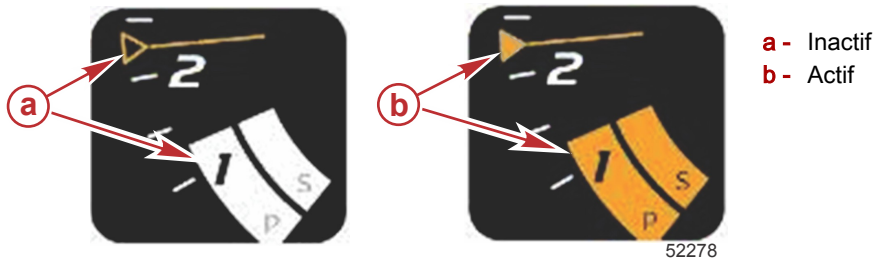
Zone de données de la commande de pêche à la traîne

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.

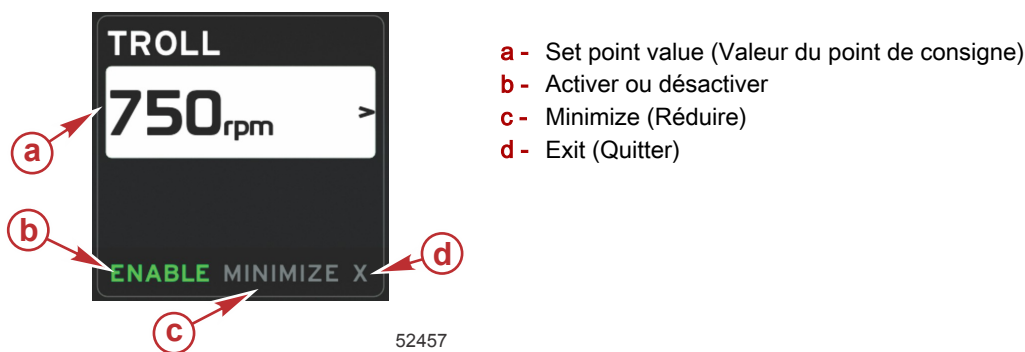


a - Inactif
b - Actif

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 :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime)
 - État activé ou désactivé du mode de pêche à la traîne



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

Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)

Le mode Troll (Pêche à la traîne) est doté d'un système de navigation modifié similaire au Smart Tow. 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.

- À l'aide des flèches, naviguer parmi les sélections du pied de page.
- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer la sélection.
 - Activer ou désactiver la fonction de l'élément.
 - Minimize (Réduire) masque les données du mode de pêche à la traîne et affiche TROLL (Pêche à la traîne) dans le champ d'état du système. Le pilote peut afficher des informations relatives à d'autres icônes sélectionnées.
- Le champ de sélection de réglage du point de consigne est l'emplacement par défaut au moment du démarrage du mode de pêche à la traîne. Une fois que le pilote a modifié les paramètres souhaités, utiliser les flèches pour sélectionner Enable (Activer)/Disable (Désactiver) dans le pied de page de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.
 - À l'aide des flèches, naviguer entre la sélection d'un point de consigne et le pied de page.
 - 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.
- 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.

- 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.
- 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.

Section 4 - Configuration et étalonnages

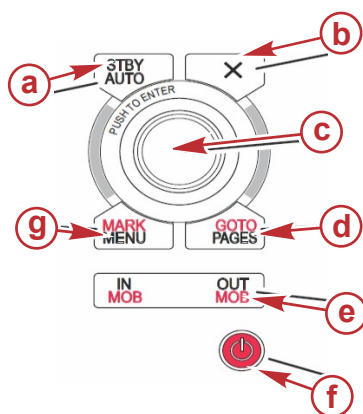
Table des matières

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	46	Liaisons simples.....	49
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	46	Alarmes.....	50
System (Système).....	46	Unités.....	50
Préférences.....	46	Network (Réseau).....	50
Bateau.....	47	Personality File (Fichier personnalité).....	51
SmartCraft.....	47		

Navigation dans le menu Settings (Paramètres)

Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres)

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



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

52837

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

System (Système)

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

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

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

Préférences

Le menu Preferences (Préférences) permet au pilote de :

- Sélectionner les moteurs à afficher, le numéro de la barre et le numéro du dispositif.
- Spécifier si l'affichage est visible depuis la barre
- Activer la lecture de la sonde de température ambiante
- Configurer l'intervalle de cycle automatique
- Désactiver ou activer les écrans contextuels de pilotage automatique ou de Skyhook
- Activer ou désactiver les zones de données
- Activer ou désactiver les fenêtres contextuelles d'avertissement
- Régler le délai de masquage automatique de la barre de défilement et sélectionner les icônes de la barre de défilement à afficher.

9. Activer ou désactiver la liste de vérification au démarrage
 10. Activer ou désactiver l'affichage de dérive et de trim
 11. Sélectionner le type de régulation de vitesse ou de commande SmartTow.
- Le symbole « supérieur à » (>) indique des options de menu supplémentaires

Préférences (Préférences)		
Engines (Moteurs) >	Activer (coché) ou désactiver (décoché) selon le moteur affiché	
Helm Number, Device Number (Numéro de barre, Numéro de dispositif) >	Sélectionner l'emplacement des barres sur VesselView (nécessaire en présence de plusieurs barres). Sélectionner un numéro de dispositif unique (nécessaire si plusieurs VesselView sont installés).	
Visible from Helm (Visible depuis la barre) >	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	
Ambiant Temperature Sensor (Sonde de température ambiante) >	Activée (coché) ou désactivée (décoché)	
Auto-cycle Interval (Intervalle de cycle automatique) >	1, 5 ou 10 secondes	
Pop-ups (Fenêtres contextuelles) >	Trim	Activé (coché) ou désactivé (décoché)
	Trim popup time (Délai d'affichage de fenêtres contextuelles)	Sélectionner 2, 5, 10 secondes
Data Boxes (Zones de données) >	Sélectionner le type de données pour la zone de données 1 >	Navigation > Vessel (Bateau) > Engine (Moteur) > Environment (Environnement) >
	Optional data boxes (Zones de données en option) >	None (Aucune), One (Une seule), Both (Les deux)
	Sélectionner le type de données pour la zone de données 2 >	Navigation > Vessel (Bateau) > Engine (Moteur) > Environment (Environnement) >
Scroller Bar (Barre de défilement) >	Auto-hide delay (Délai de masquage automatique) >	Sélectionner 5, 10, 15 ou 30 secondes
	Item Visibility (Visibilité des éléments) >	Activé (coché) ou désactivé (décoché) : X-PAND (Agrandir), températures (Températures), pression (Pression), tanks (Réservoirs), voltages (Tensions), fuel (Carburant), ECO, cruise (Régulateur de vitesse), navigation, trip log (Journal des sorties), SmartTow, troll control (Commande de pêche à la traîne), engine (Moteur), generator (Générateur), performance (Performances), trim and tabs (Trim et dérives), Autopilot (Pilote automatique)
Startup checklist (Liste de contrôle de démarrage)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	
Show tabs (Afficher les dérives)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	
Show trim (Afficher le trim)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	
Show steering (Afficher la direction)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	
Camera installed (Caméra installée)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	

Bateau

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

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

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

SmartCraft

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

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

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

Section 4 - Configuration et étalonnages

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

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

Liaisons simples

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

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

Section 4 - Configuration et étalonnages

Easy Links (Liaisons simples)		
	Fuel tank 1 (Réservoir de carburant 1)	Activé (coché), désactivé (décoché)
	Fuel tank 2 (Réservoir de carburant 1)	Activé (coché), désactivé (décoché)
	Oil tank (Réservoir d'huile)	Activé (coché), désactivé (décoché)
	Fresh Water (Eau douce)	Activée (cochée), désactivée (décochée)
	Wastewater tank (Réservoir d'eaux usées) >	Gray tank 1 (Réservoir d'eaux grises 1), Black tank 1 (Réservoir d'eaux noires) activé (coché), désactivé (décoché)

Alarmes

Les alarmes permettent au pilote de vérifier l'historique de toute alarme, d'activer ou de désactiver une alarme spécifique, ou d'afficher toutes les alarmes.

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

Unités

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

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

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

Network (Réseau)

1. Auto Select (Sélection automatique), Sources et Magnetic Variation (Variation magnétique) :

- La fonction Auto Select (Sélection automatique) analyse le bus CAN et la structure NMEA des composants de rapport de données installés (en entrée et en sortie). Pour que la fonction Auto Select (Sélection automatique) puisse assimiler le rapport de données, ces éléments doivent être sous tension.
- La fonction Sources ouvre la fenêtre Data Sources Selection (Sélection de sources de données), laquelle comporte notamment les options suivantes : GPS, Log/Timer (Journal/Minuterie) et Environment (Environnement). Chacune de ces sources de données s'applique de façon générale une fois activée.

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

Personality File (Fichier personnalité)

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

Notes :

Section 5 - Avertissements

Table des matières

Avertissement – Pannes et alarmes.....	54	Alarme de profondeur.....	55
Alarme de carburant critique.....	54		

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 de l'alarme et l'icône d'avertissement s'affichent 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.



- 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, naviguer jusqu'à chacune d'elles à l'aide du bouton rotatif et appuyer sur le bouton rotatif pour y accéder.

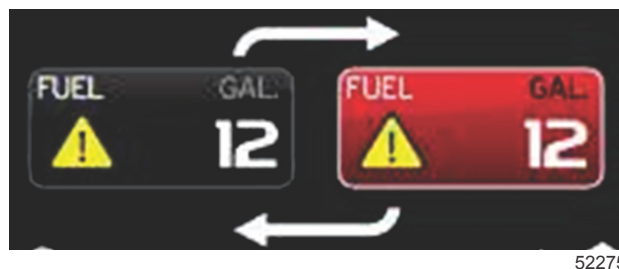


- a - Icône d'avertissement avec intitulé de panne
- b - Texte court ou texte de référence
- c - Emplacement de la panne du moteur
- d - Texte relatif à l'action
- e - Nombre de pannes

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 rotatif 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 à l'écran et les niveaux d'alerte de profondeur peuvent être configurés dans le menu Settings (Paramètres).
- Si le pilote a sélectionné 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 de la zone de données alterne entre le rouge et le noir.



52276

- Si DEPTH (Profondeur) n'est pas sélectionné comme champ de données constantes (emplacement n° 1), mais 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 le bouton rotatif pour réduire le panneau de données. La panne est toujours affichée à un emplacement ou un autre, selon la configuration d'écran.