



TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Prise en main

Déclaration de conformité.....	2	Présentation de VesselView Link.....	8
VesselView 502.....	2	Raccordements du module VesselView Link.....	8
Rapports de test.....	2	Écran de navigation en toute sécurité.....	9
Organisme notifié participant.....	2	Méthode de mise à jour du logiciel VesselView.....	9
VesselView 702.....	2	Recherche automatique en Wi-Fi.....	9
Rapports de test.....	3	Utilisation de la carte micro SD.....	9
Organisme notifié participant.....	3	Obtention de la dernière version du logiciel.....	12
Présentation de VesselView.....	3	Méthode de mise à jour du logiciel du module VesselView Link.....	13
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView.....	4	Création de capture d'écran :.....	17
Commandes avant du VesselView 502.....	6	Menus non Mercury Marine.....	20
Fonctionnement des commandes avant du VesselView 502.....	6	Étalonnage de l'écran tactile.....	21
Connexions du panneau arrière du VesselView 502.....	6	Démarrage.....	23
Commandes avant du VesselView 702.....	7	Maintenance planifiée du moteur.....	24
Fonctionnement des commandes avant du VesselView 702.....	7	Entretien des dispositifs.....	26
Connexions du panneau arrière du VesselView 702.....	7	Nettoyage quotidien de l'écran.....	26
		Nettoyage du port média.....	26

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Écran de conseil au démarrage de VesselView.....	28	Configuration des réservoirs.....	35
Écran de démarrage.....	28	Configuration de la vitesse.....	37
Assistant Installation.....	29	Assistant de fin de la configuration.....	38
Importation de la configuration.....	31	Configuration de la source des données.....	38
Configuration des moteurs.....	31	Sources de données.....	38
Configuration de l'affichage.....	34	Agrandissement des écrans de données.....	40
Configuration du dispositif.....	35	Barre d'instruments.....	42
Units Setup (Configuration des unités).....	35		

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Mode économie.....	48	Mode Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	54
ECO (Économie).....	48	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	54
Mode Smart Tow.....	51	Activation du mode Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	55
Smart Tow.....	51	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	56
Caractéristiques.....	52	Commande de pêche à la traîne.....	56
Désactivation de Smart Tow.....	54		

Section 4 - Configuration et étalonnages

Paramètres du système.....	62	Sea Temp (Température de l'eau de mer).....	74
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	62	Paramètres des moteurs.....	74
Emplacements des barres et des dispositifs.....	62	Engines Shown (Moteurs illustrés).....	74
Assistant Installation.....	63	Engine Model (Modèle de moteur).....	75
Simulate (Simuler).....	63	Limits (Limites).....	76
Vessel settings (Paramètres du bateau).....	63	Supported Data (Données prises en charge).....	77
Tabs (Dérives).....	63	ECO Mode (Mode ECO).....	78
Réservoirs.....	65	Type Cruise/Smart Tow.....	79
Vitesse.....	66	Trim.....	79
Direction.....	70	Alarmes.....	80
Vessel Control (Commande du bateau).....	71	Réglage des alarmes.....	80
Cameras installed (Caméras installées).....	72	Personality File (Fichier personnalité).....	81
Genset Enabled (Genset activé).....	73	Export.....	81
Maintenance Notification (Notification d'entretien).....	73	Import (Importer).....	82

Section 5 - Avertissements

Avertissement – Pannes et alarmes..... 86

Alarmes Shallow Water (Eaux peu profondes) et Low Fuel (Niveau bas de carburant)..... 88

Section 1 - Prise en main

1

Table des matières

Déclaration de conformité.....	2	Présentation de VesselView Link.....	8
VesselView 502	2	Raccordements du module VesselView Link	8
Rapports de test	2	Écran de navigation en toute sécurité.....	9
Organisme notifié participant	2	Méthode de mise à jour du logiciel VesselView.....	9
VesselView 702	2	Recherche automatique en Wi-Fi	9
Rapports de test	3	Utilisation de la carte micro SD	9
Organisme notifié participant	3	Obtention de la dernière version du logiciel	12
Présentation de VesselView.....	3	Méthode de mise à jour du logiciel du module VesselView	
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView		Link.....	13
.....	4	Création de capture d'écran :.....	17
Commandes avant du VesselView 502	6	Menus non Mercury Marine.....	20
Fonctionnement des commandes avant du VesselView		Étalonnage de l'écran tactile.....	21
502	6	Démarrage.....	23
Connexions du panneau arrière du VesselView 502		Maintenance planifiée du moteur.....	24
.....	6	Entretien des dispositifs.....	26
Commandes avant du VesselView 702	7	Nettoyage quotidien de l'écran	26
Fonctionnement des commandes avant du VesselView		Nettoyage du port média	26
702	7		
Connexions du panneau arrière du VesselView 702			
.....	7		

Déclaration de conformité

VesselView 502

Mercury Marine déclare que le produit suivant, auquel cette déclaration est associée, est conforme aux exigences de la Directive UE **1999/5/CE R&TTE** (Équipements hertziens et équipements terminaux de télécommunications) ainsi qu'à toutes les réglementations techniques applicables.

L'évaluation a été effectuée conformément à l'**Annexe IV** de la directive susmentionnée

Produit	Mercury Marine VesselView 502
----------------	-------------------------------

Ce produit a été testé conformément aux normes suivantes.

Standard	Description
EN 60950-1:2006	Matériels de traitement de l'information - Sécurité - Partie 1 : exigences générales couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1 (a) de la directive R&TTE
CEI 60945:2002	Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes - Spécifications générales - Méthodes d'essai et résultats exigibles. Couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1(b) de la directive R&TTE.
EN 301 489-1 V1.9.2	Compatibilité électromagnétique et spectre radioélectrique (ERM) - Norme de compatibilité électromagnétique (CEM) concernant les équipements hertziens et services radioélectriques - Partie 1 : exigences techniques communes [RTTE Article 3(1)(b)].
EN 300 328 V1.9.1	Compatibilité électromagnétique et spectre radioélectrique (ERM) - Systèmes de transmission à large bande - Équipements de transmission de données fonctionnant dans la bande ISM à 2,4 GHz et utilisant les techniques de modulation à large bande ; Norme européenne (EN) harmonisée couvrant les exigences essentielles de l'article 3, paragraphe 2 de la directive R&TTE.
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilité électromagnétique et aspects du spectre radio (ERM) ; Dispositifs à courte portée ; Équipement radio à utiliser dans la plage de fréquences de 1 GHz à 40 GHz ; Partie 2 : Norme européenne (EN) harmonisée couvrant les exigences essentielles de l'article 3, paragraphe 2 de la directive R&TTE.

Rapports de test

Laboratoire	Numéro de rapport
Laboratoires Austest	0419NAVGO5XSE_60950
Technologies de conformité électromagnétique (CEM)	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Organisme notifié participant

Nom	Adresse	Numéro NB
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, États-Unis.	0980

Je, soussigné, déclare que l'équipement indiqué ci-dessus est conforme aux directives et normes susmentionnées pour le marquage CE et la vente au sein de la Communauté européenne.

Représentant agréé	
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signature	John Pfeifer, Président, Mercury Marine 
Date	07/06/2016

L'attention de l'acheteur, de l'installateur ou de l'utilisateur est attirée sur les mesures spéciales et les limitations d'utilisation qui doivent être respectées lors de la mise en service du produit afin de maintenir la conformité aux directives susmentionnées. Le détail de ces mesures spéciales et de ces limitations d'utilisation figure dans les manuels des produits concernés.

VesselView 702

Mercury Marine déclare que le produit suivant, auquel cette déclaration est associée, est conforme aux exigences de la Directive UE **1999/5/CE R&TTE** (Équipements hertziens et équipements terminaux de télécommunications) ainsi qu'à toutes les réglementations techniques applicables.

L'évaluation a été effectuée conformément à l'**Annexe IV** de la directive susmentionnée

Produit	Mercury Marine VesselView 702
----------------	-------------------------------

Ce produit a été testé conformément aux normes suivantes.

Standard	Description
EN 60950-1:2006	Matériels de traitement de l'information - Sécurité - Partie 1 : exigences générales couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1 (a) de la directive R&TTE
CEI 60945:2002	Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes - Spécifications générales - Méthodes d'essai et résultats exigibles. Couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1(b) de la directive R&TTE.

Standard	Description
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilité électromagnétique et aspects du spectre radio (ERM) ; Dispositifs à courte portée ; Équipement radio à utiliser dans la plage de fréquences de 1 GHz à 40 GHz ; Partie 2 : Norme européenne (EN) harmonisée couvrant les exigences essentielles de l'article 3, paragraphe 2 de la directive R&TTE.

Rapports de test

Laboratoire	Numéro de rapport
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Laboratoires Austest	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529

Organisme notifié participant

Nom	Adresse	Numéro NB
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, États-Unis.	0980

Je, soussigné, déclare que l'équipement indiqué ci-dessus est conforme aux directives et normes susmentionnées pour le marquage CE et la vente au sein de la Communauté européenne.

	Représentant agréé
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signature	John Pfeifer, Président, Mercury Marine 
Date	07/06/2016

L'attention de l'acheteur, de l'installateur ou de l'utilisateur est attirée sur les mesures spéciales et les limitations d'utilisation qui doivent être respectées lors de la mise en service du produit afin de maintenir la conformité aux directives susmentionnées. Le détail de ces mesures spéciales et de ces limitations d'utilisation figure dans les manuels des produits concernés.

Présentation de VesselView

IMPORTANT : VesselView est un affichage multifonction (MFD) compatible avec les produits fabriqués par Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. Le logiciel VesselView peut également être installé sur les équipements d'affichage compatibles fabriqués par Lowrance® et Simrad®. Certaines des fonctions décrites dans ce manuel seront désactivées en fonction de l'ensemble de propulsion auquel VesselView est connecté.

IMPORTANT : Le système de gestion du bateau VesselView se compose de deux éléments : l'unité VesselView et le module VesselView Link. Le module VesselView Link lit les données SmartCraft Mercury et diffuse ces informations sur le réseau NMEA 2K.

VesselView est un centre complet d'informations sur le bateau qui peut afficher des informations relatives à 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 mondial de localisation (GPS) du bateau ou à d'autres dispositifs compatibles NMEA pour fournir des informations instantanées sur la navigation, la vitesse et le carburant nécessaire pour parvenir à destination.

VesselView est un affichage supplémentaire destiné aux fonctions du pilote automatique et de la manette. Toutes les fonctionnalités de pilotage sont contrôlées par le biais du pavé CAN de pilotage automatique de Mercury Marine. VesselView affiche l'état actif ou en veille d'un mode de commande ; des fenêtres contextuelles s'affichent lorsque le bateau atteint des points de cheminement, sollicitant une réponse pour changer de cap. Un texte d'affichage supplémentaire peut être utilisé pour régler les moteurs et les embases afin d'obtenir une efficacité maximale.

VesselView est équipé d'un port de lecture de carte micro SD permettant d'importer ou d'exporter 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 micro SD peut être utilisée pour le téléchargement de ces configurations sur chaque unité VesselView.

Emplacements et descriptions de l'écran VesselView

VesselView comporte plusieurs champs affichant des informations spécifiques relatives au moteur et aux modes actifs. Pour activer et afficher les informations sur l'écran tactile, le pilote peut utiliser les mouvements suivants.

a



b



c

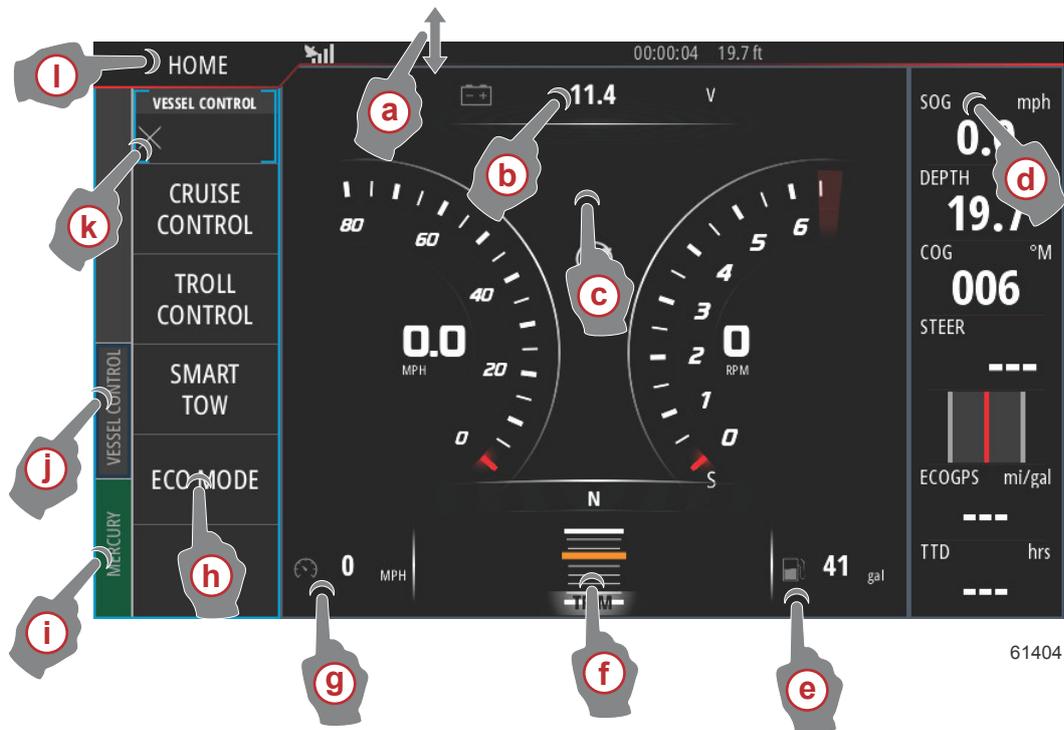


a - Indique un touché d'écran

b - Indique un glisser du doigt sur l'écran vers la gauche ou la droite

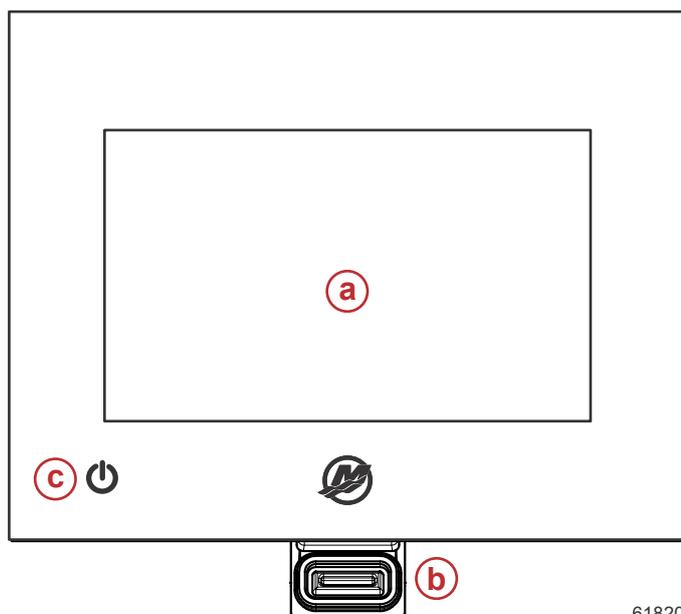
c - Indique un glisser du doigt sur l'écran vers le haut ou le bas

60139



- a** - Un glissement du doigt vers le bas depuis l'extérieur vers l'intérieur de l'écran tactile permet d'afficher le menu de commande du système. Depuis ce menu, les utilisateurs ont la possibilité de configurer et de régler les paramètres du système, le mode de veille, la luminosité, les options sans fil, et d'afficher la barre d'instruments sur le côté droit de l'écran.
- b** - Toucher cette zone de l'écran pour agrandir les données affichées.
- c** - Toucher cette zone de l'écran pour agrandir davantage les données jusqu'à ce qu'elles remplissent intégralement la zone d'affichage de l'écran.
- d** - Toucher cette zone avec la barre d'instruments active pour permettre à l'utilisateur de modifier ou de personnaliser des données affichées dans la barre d'instruments. Au-dessus de la barre d'instruments s'affiche l'onglet MENU. Dans l'onglet MENU, les utilisateurs peuvent activer ou désactiver le pilote automatique et le pavé Audio, définir les données dans la Barre 1 et la Barre 2, animer et définir la durée de cycle de l'animation des données, et modifier les sélections d'affichage des données.
- e** - Toucher cette zone de l'écran pour agrandir les données à l'écran.
- f** - Toucher cette zone de l'écran pour agrandir les données de trim et de dérive à l'écran.
- g** - Toucher cette zone de l'écran pour agrandir les données à l'écran.
- h** - Toucher l'un des pavés dans cette zone de l'écran pour ouvrir la fonctionnalité de pilote automatique sélectionnée.
- i** - Toucher l'onglet Mercury pour afficher les données du moteur et du bateau sur le côté gauche de l'écran. Ceci est très utile lorsque l'écran principal contient les écrans de données de pilote automatique ou lorsqu'il est utilisé pour agrandir un affichage de données spécifiques.
- j** - Toucher l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) pour afficher les fonctionnalités du pilote automatique associées à VesselView. Les différentes options sont les suivantes : Cruise Control (Régulateur de vitesse), Troll Control (Commande de pêche à la traîne), Smart Tow et ECO Mode (Mode économie).
- k** - Appuyer sur X pour réduire le panneau Vessel Control (Commande du bateau).
- l** - Appuyer sur l'onglet HOME (Accueil) pour basculer sur l'écran d'accueil de l'unité VesselView. Cet écran permet à l'utilisateur de voir la partie Navico® de l'affichage multifonction, ainsi que ses fonctionnalités, options et menus de configuration. Il est possible de démarrer VesselView en touchant le pavé Mercury présent sur cet écran.

Commandes avant du VesselView 502



- a - Écran tactile
- b - Port de lecture de carte micro SD
- c - Alimentation-luminosité

61820

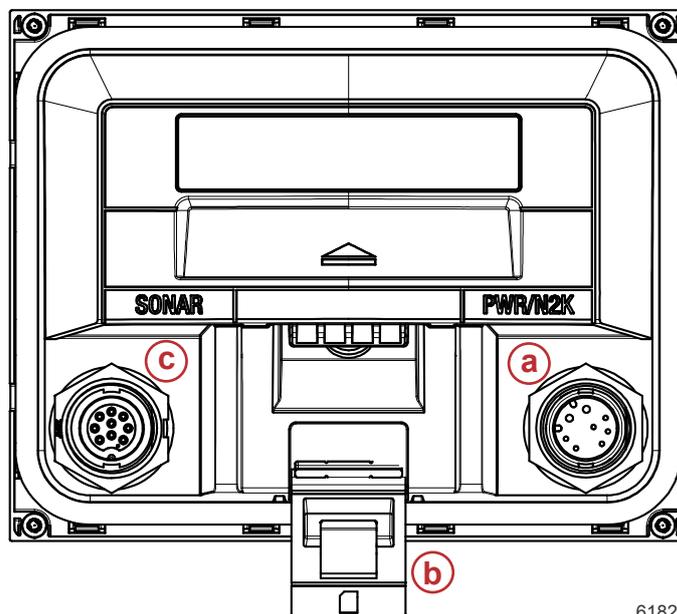
Fonctionnement des commandes avant du VesselView 502

Écran tactile : L'écran du VesselView 702 comporte plusieurs zones tactiles réagissant à la pression ou à un balayage dans l'axe vertical ou horizontal.

Port de lecture de carte micro SD : 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.

Alimentation-luminosité : Appuyer une fois pour afficher la boîte de dialogue des commandes du système. Exercer de courtes pressions successives pour modifier la luminosité du rétroéclairage. Appuyer de façon prolongée pour allumer/éteindre l'unité.

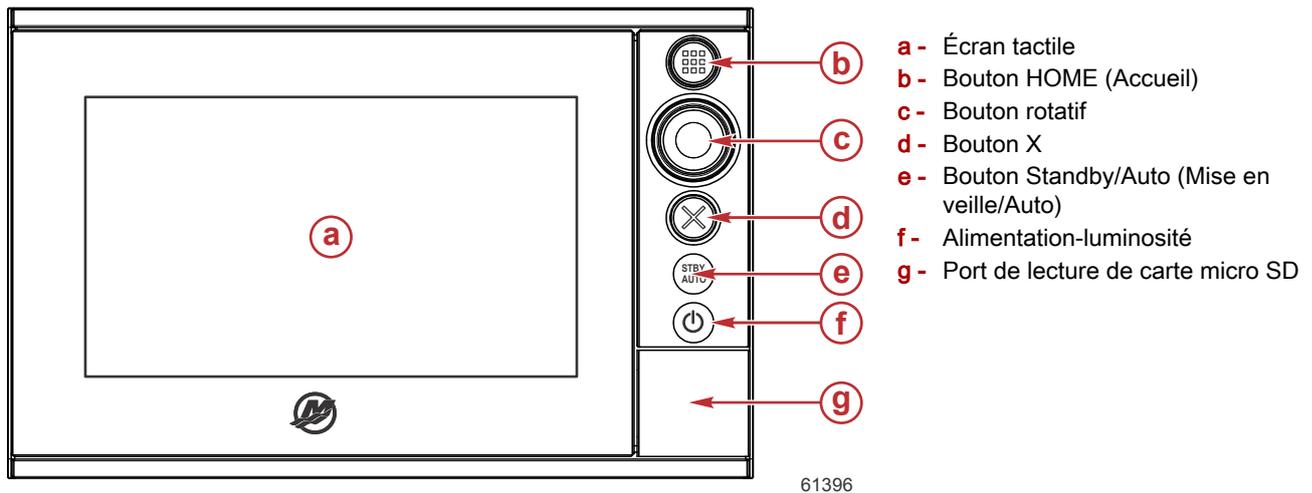
Connexions du panneau arrière du VesselView 502



61823

Élément	Fonction	Description
a	Alimentation/NMEA 2K	Permet de raccorder l'alimentation/de se connecter à un réseau NMEA 2K
b	Port de lecture de carte micro SD	Permet de transférer et d'enregistrer des fichiers
c	Sonar	Procure une entrée pour sonar

Commandes avant du VesselView 702



61396

Fonctionnement des commandes avant du VesselView 702

Écran tactile : L'écran du VesselView 702 comporte plusieurs zones tactiles réagissant à la pression ou à un balayage dans l'axe vertical ou horizontal.

PAGE D'ACCUEIL : Appuyer une fois pour activer la page d'accueil. Exercer de courtes pressions successives pour faire défiler les boutons favoris. Appuyer de façon prolongée pour superposer le panneau des favoris sur la page active. Exercer de courtes pressions successives pour faire défiler les boutons favoris.

Bouton rotatif : Faire tourner pour faire défiler les éléments du menu, puis appuyer pour confirmer une sélection. Faire tourner pour régler une valeur. Faire tourner pour zoomer sur un panneau offrant une telle fonctionnalité.

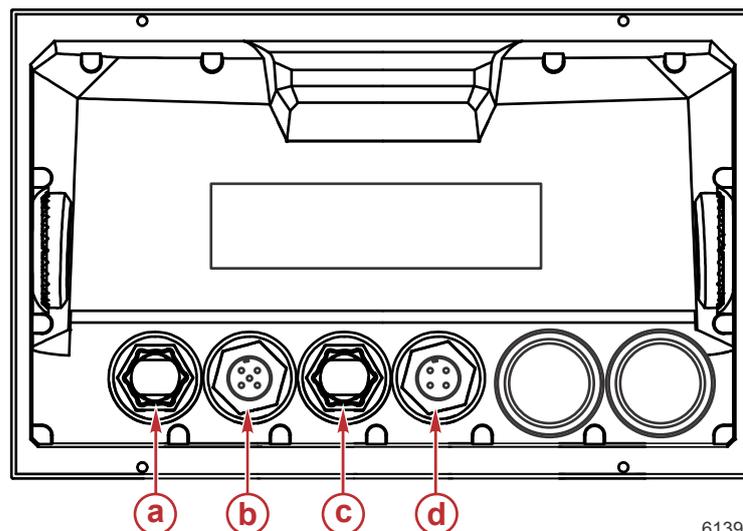
X : Appuyer une fois pour quitter une boîte de dialogue, pour retourner au niveau de menu précédent et pour supprimer le curseur du panneau.

STBY/AUTO (Mise en veille/Auto) : Avec le pilote automatique en mode automatique : appuyer pour mettre le pilote automatique en mode de veille. Avec le pilote automatique en mode de veille : appuyer pour afficher la fenêtre contextuelle de sélection du mode du pilote automatique.

Alimentation-luminosité : Appuyer une fois pour afficher la boîte de dialogue des commandes du système. Exercer de courtes pressions successives pour modifier la luminosité du rétroéclairage. Appuyer de façon prolongée pour allumer/éteindre l'unité.

Port de lecture de carte micro SD : 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.

Connexions du panneau arrière du VesselView 702



61397

Élément	Fonction	Description
a	Ethernet	Permet la connexion à un réseau Ethernet
b	NMEA 2K	Permet la connexion à un réseau NMEA 2K
c	Entrée vidéo	Fournit deux entrées vidéo composite
d	Puissance	Permet de raccorder l'alimentation

Présentation de VesselView Link

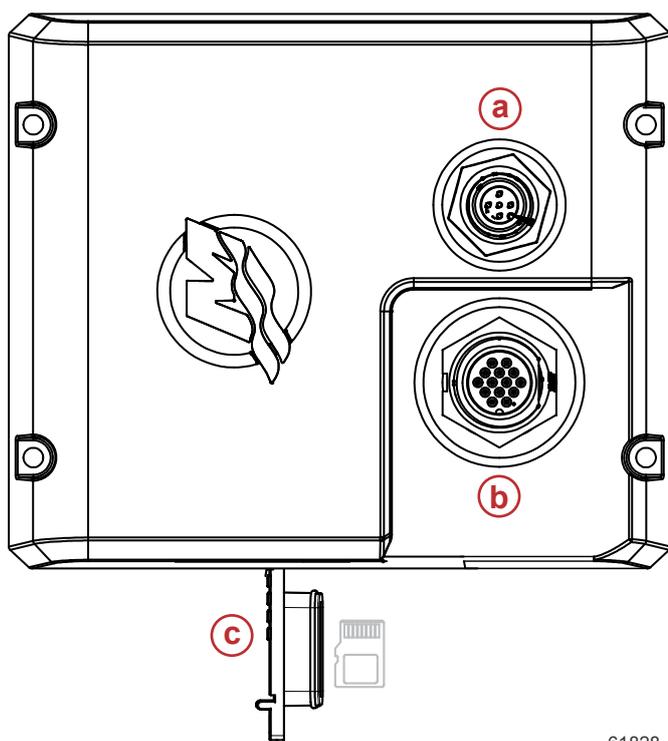
VesselView Link intègre les données SmartCraft d'un bateau qui équipé de moteurs Mercury et un système de contrôle avec des instruments Simrad et Lowrance spécifiques, offrant une interface utilisateur VesselView Mercury totalement fonctionnelle sur les écrans d'affichage de ces unités. Disponible comme interface pour moteur unique ou pour moteurs multiples (deux à quatre moteurs), Mercury VesselView Link s'installe facilement sous la planche de bord du bateau. Il est conçu pour fonctionner avec les instruments suivants :

- VesselView 502
- VesselView 702
- Simrad NSS evo2
- Processeurs marins NSO evo2
- Lowrance HDS Gen 2 Touch
- Détecteur de poissons/traceurs de cartes Lowrance HDS Gen 3

Le nouveau VesselView Link de Mercury offre à l'utilisateur un accès instantané à des fonctionnalités avancées Mercury SmartCraft, dont :

- Mode ECO (Économie)
- Commande de pêche à la traîne par incréments de 10 tr/min
- Régulateur de vitesse – basé sur le régime moteur ou sur la vitesse
- Système de contrôle de lancement pour sports nautiques tractés SmartTow – basé sur le régime moteur ou sur la vitesse avec des profils de lancement personnalisables par l'utilisateur et une nouvelle interface intuitive
- Message de description des pannes pour tout éventuel problème de propulsion, disponible dans 16 langues qui peuvent être sélectionnées par l'utilisateur.

Raccordements du module VesselView Link

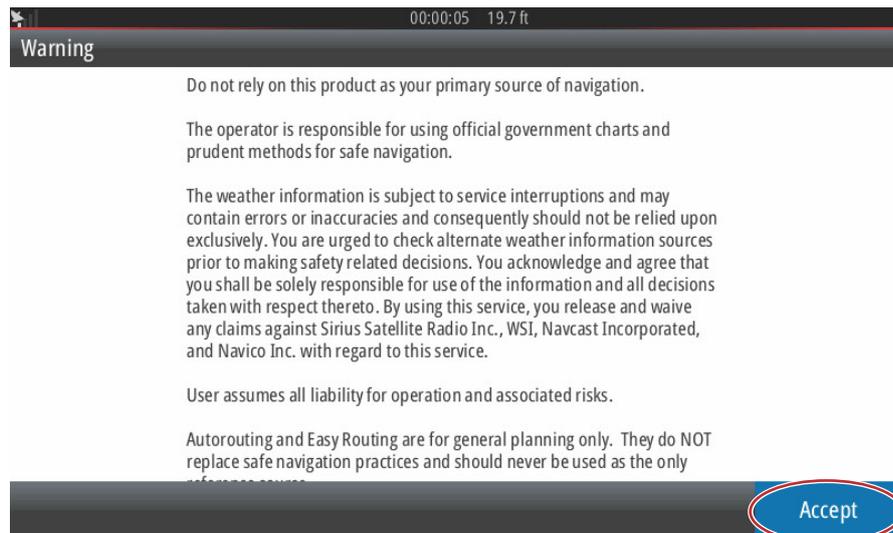


- a** - Connexion NMEA 2K
- b** - Connexion SmartCraft/alimentation
- c** - Port de lecture de carte micro SD

61828

Écran de navigation en toute sécurité

Chaque fois que VesselView est mis sous tension, après un arrêt complet d'au moins 30 secondes, un écran contenant des conseils sur la sécurité de la navigation s'affiche. Appuyer sur le bouton Accept (Accepter) pour continuer.



61413

Méthode de mise à jour du logiciel VesselView

Il existe deux façons de mettre à jour le logiciel VesselView :

Recherche automatique en Wi-Fi

VesselView 502 est équipé d'un module Wi-Fi et d'une connectivité Bluetooth. Lorsqu'elle est sous tension, l'unité interroge régulièrement Internet pour déterminer si un fichier de mise à jour est disponible sur le site de Mercury Marine. Un écran de notification confirme l'existence de mises à jour et invite le pilote à accepter la mise à jour.

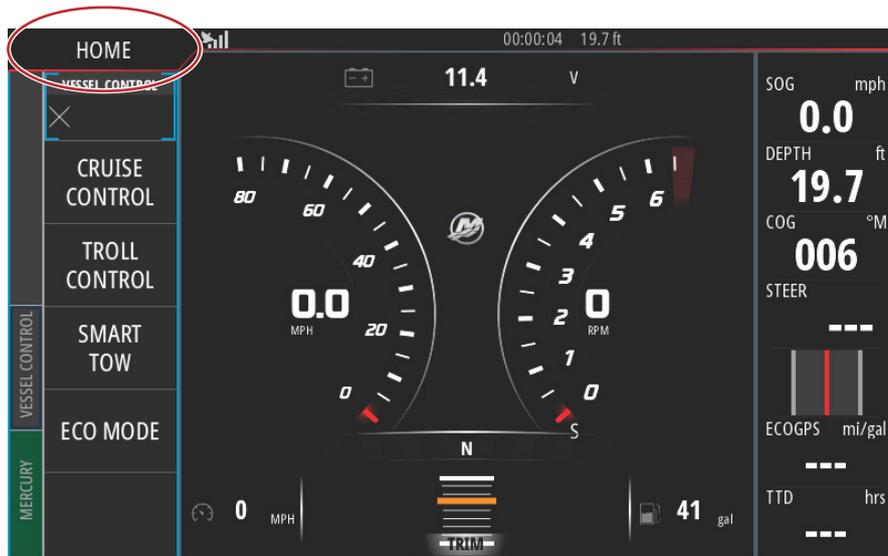
VesselView 702 est doté d'une connectivité à Internet, mais il doit se trouver à portée d'un point d'accès Wi-Fi ou d'un équipement mobile configuré comme point d'accès Wi-Fi afin de pouvoir rechercher sur l'Internet les mises à jour disponibles sur le site de Mercury Marine. Si une mise à jour est détectée, un écran de notification s'affiche et guide le pilote dans le processus de mise à jour.

Utilisation de la carte micro SD

Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView. Un accès à l'Internet est requis pour télécharger le fichier de mise à jour de la version depuis le site Web de Mercury. Il est également nécessaire de pouvoir transférer le fichier de mise à jour sur une carte micro SD FAT ou FAT 32.

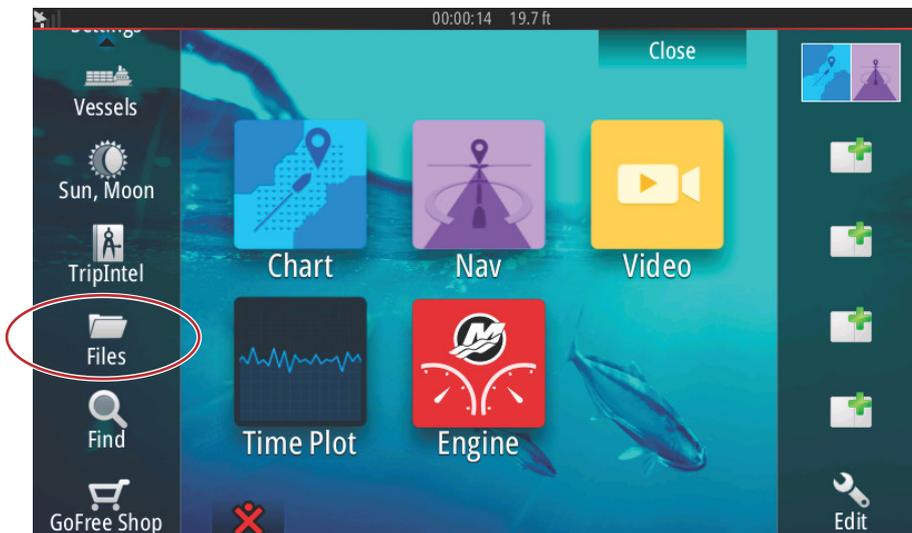
1. Mettre la clé de contact sur marche et vérifier que VesselView est sous tension.
2. Insérer complètement la carte micro SD dans le port du lecteur de carte de VesselView, jusqu'à ce qu'elle émette un dé clic et se loge en place.

3. Toucher l'onglet HOME (Accueil) en haut de l'écran pour afficher l'écran d'accueil.



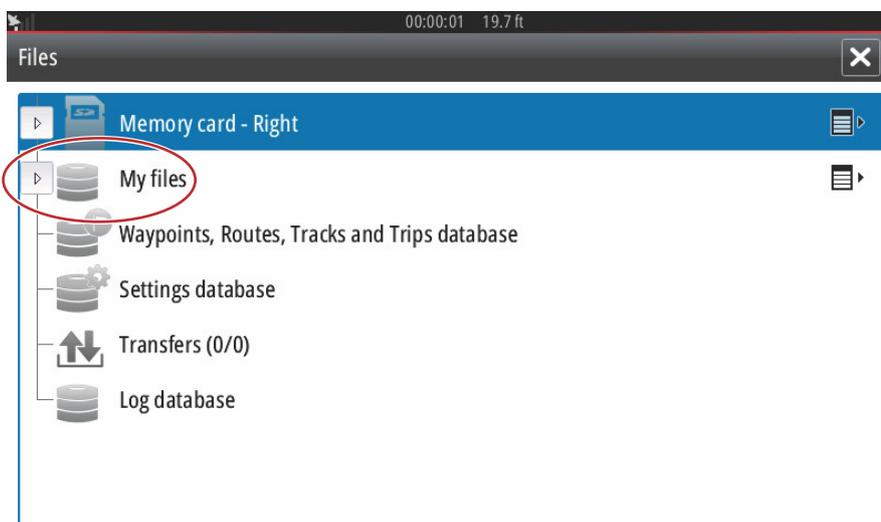
61450

4. Sur l'écran d'accueil, faire un glissement du doigt sur la fenêtre de gauche vers l'icône Files (Fichiers).



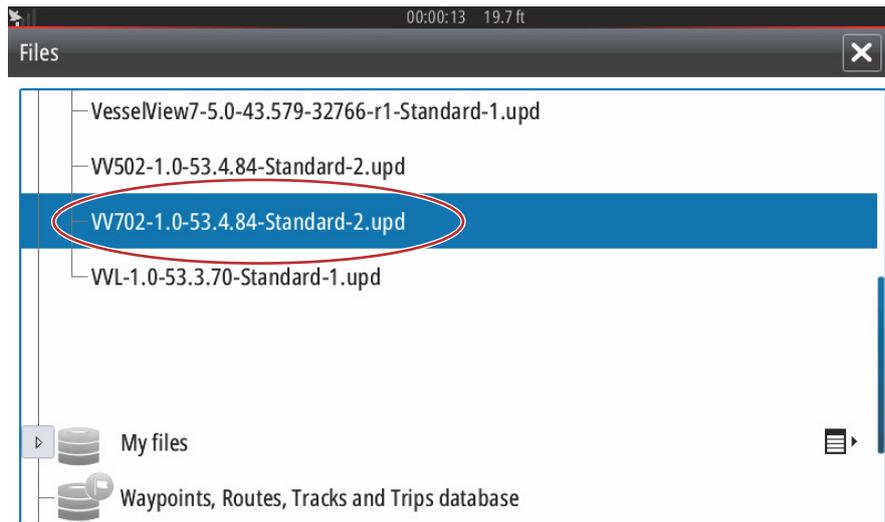
61451

5. Sélectionner My files (Mes fichiers) parmi les options affichées.



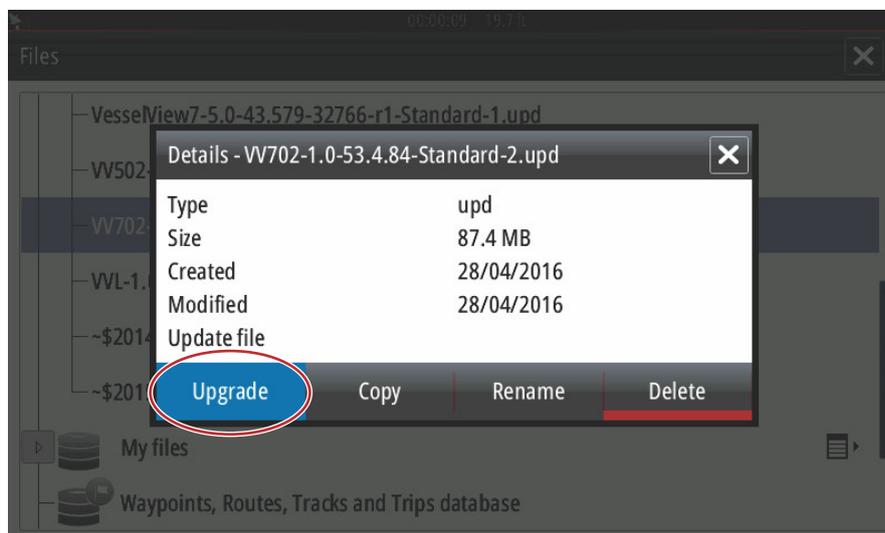
61453

6. Sélectionner le fichier téléchargé depuis le site Web de Mercury. Le fichier de l'image suivante n'est illustré qu'à titre indicatif et ne correspond pas au nom réel du fichier à sélectionner.



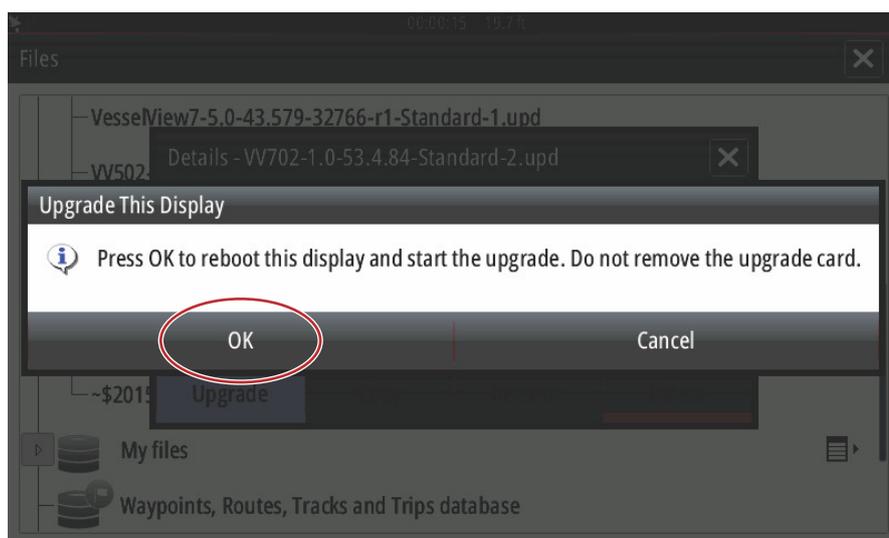
61455

7. Sélectionner l'option Upgrade (Mettre à niveau) dans la fenêtre Details (Détails).



61456

8. Sélectionner OK dans la fenêtre Upgrade This Display (Mettre cet affichage à niveau). VesselView affiche une barre de progression indiquant la progression de la mise à niveau. Ne pas éteindre l'affichage au cours de cette étape de la mise à niveau. VesselView affiche brièvement un écran Restarting (Redémarrage). Après le redémarrage, VesselView est prêt à l'emploi avec son logiciel mis à niveau.



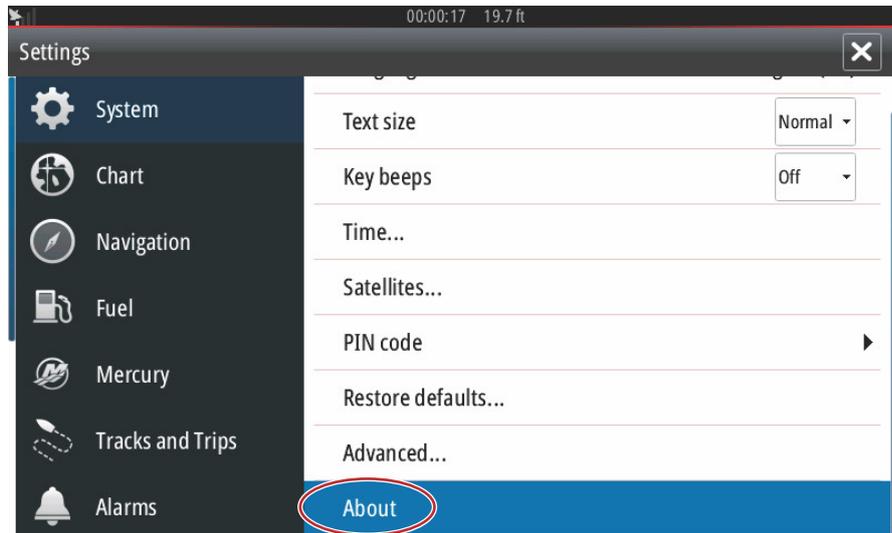
61458

Obtention de la dernière version du logiciel

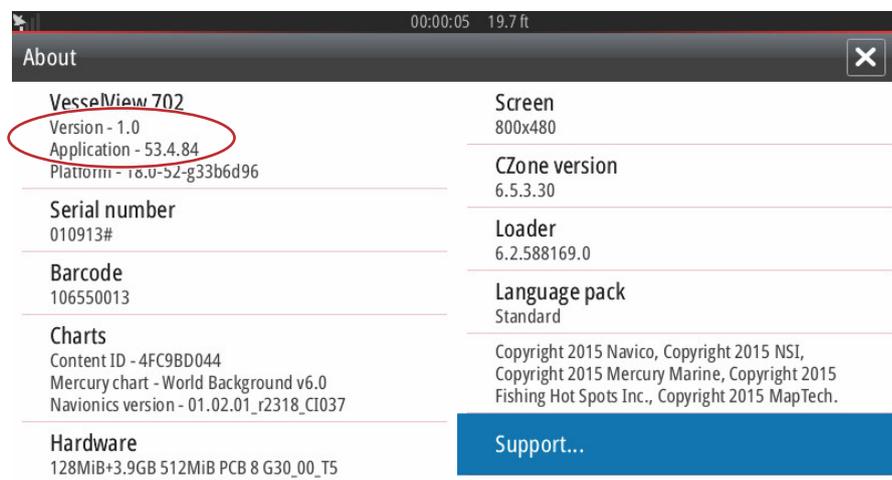
1. La dernière version de VesselView et du module Link est disponible en ligne pour téléchargement général depuis le site Web de Mercury ; <https://www.mercurymarine.com>. Pour déterminer quelle version du logiciel est installée sur VesselView, mettre VesselView sous tension. Si VesselView est déjà sous tension, faire un glisser du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran pour afficher le menu System Controls (Commandes du système). Sélectionner Settings>System>About (Paramètres>Système>À propos de) pour afficher la version actuelle du logiciel VesselView.



61469



61470



61471

2. Sélectionner le produit VesselView et cliquer sur Download VesselView Update (Télécharger la mise à jour VesselView).
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 (Enregistrer) et enregistrer le fichier sur le disque dur.

REMARQUE : La taille du fichier est généralement de 80 à 90 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.

Méthode de mise à jour du logiciel du module VesselView Link

Il est possible de mettre à jour le module VesselView Link depuis l'unité VesselView. Les mises à jour logicielles du module VesselView Link se trouvent sur le site de Mercury, sur le même écran que les mises à jour du logiciel VesselView. Voir **Méthode de mise à jour du logiciel VesselView**.

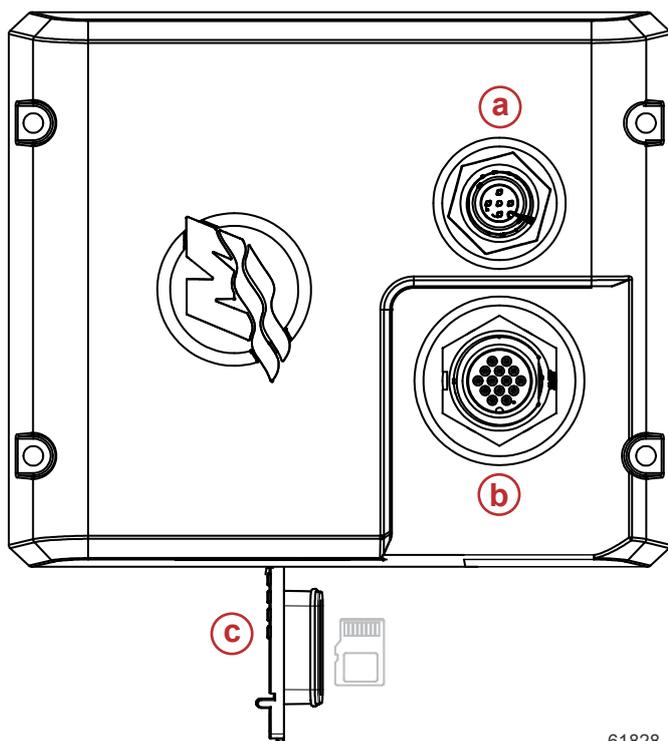
Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView. Un accès à l'Internet est requis pour télécharger le fichier de mise à jour de la version depuis le site Web de Mercury. Il est également nécessaire de pouvoir transférer le fichier de mise à jour sur une carte micro SD FAT ou FAT 32.

REMARQUE : La taille du fichier est généralement de 30 Mo.

1. Mettre la clé de contact sur marche et vérifier que VesselView est sous tension.

Section 1 - Prise en main

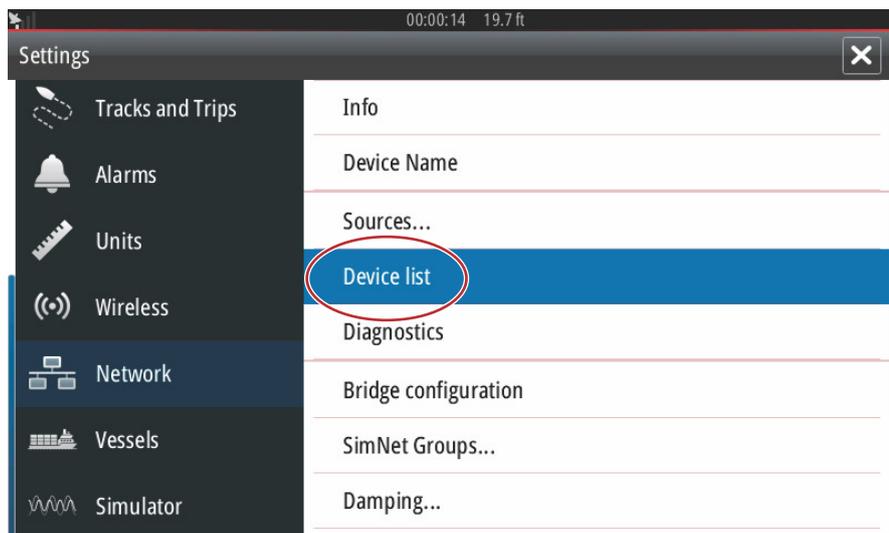
- Insérer complètement la carte micro SD dans le port du lecteur de carte du module VesselView Link, jusqu'à ce qu'elle s'enclenche et reste en place.



- a** - Connexion NMEA 2K
- b** - Connexion SmartCraft/Alimentation
- c** - Port de lecture de carte micro SD

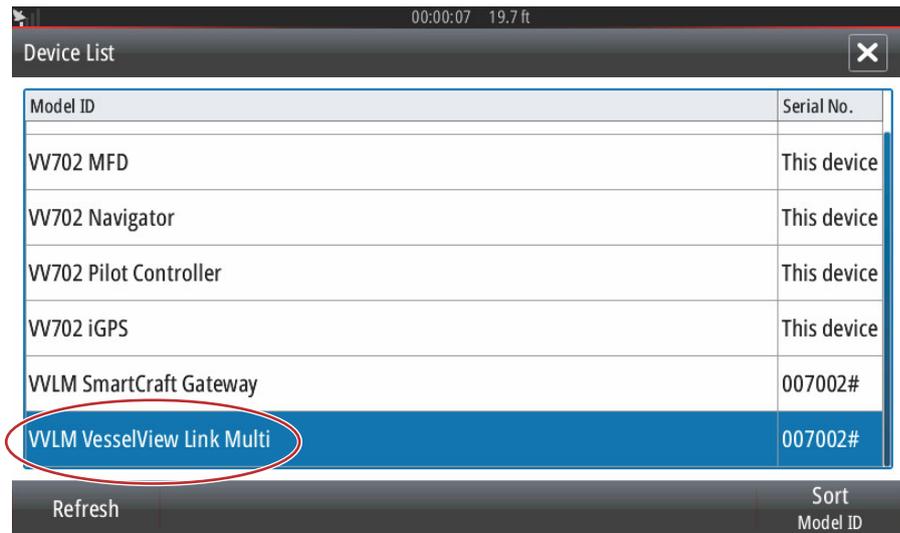
61828

- Toucher l'onglet HOME (Accueil) en haut de l'écran pour afficher l'écran d'accueil. Naviguer vers l'option Settings (Paramètres) dans la fenêtre de gauche. Sélectionner l'option Network (Réseau). Sélectionner la liste Device (Dispositif).



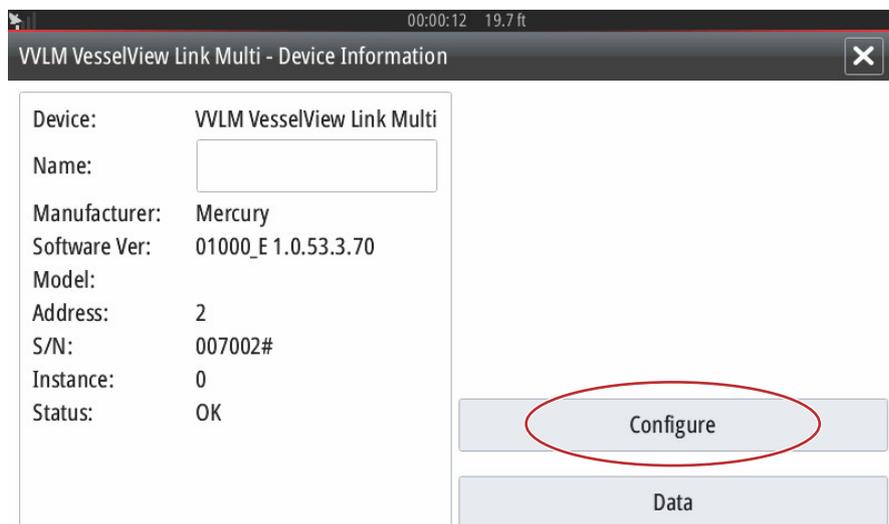
61459

4. Sélectionner VesselView Link Module (Module VesselView) dans la liste des dispositifs disponibles. L'image suivante n'est fournie qu'à titre indicatif ; le module VesselView Link considéré peut afficher Single (Unique) pour une application à moteur unique.



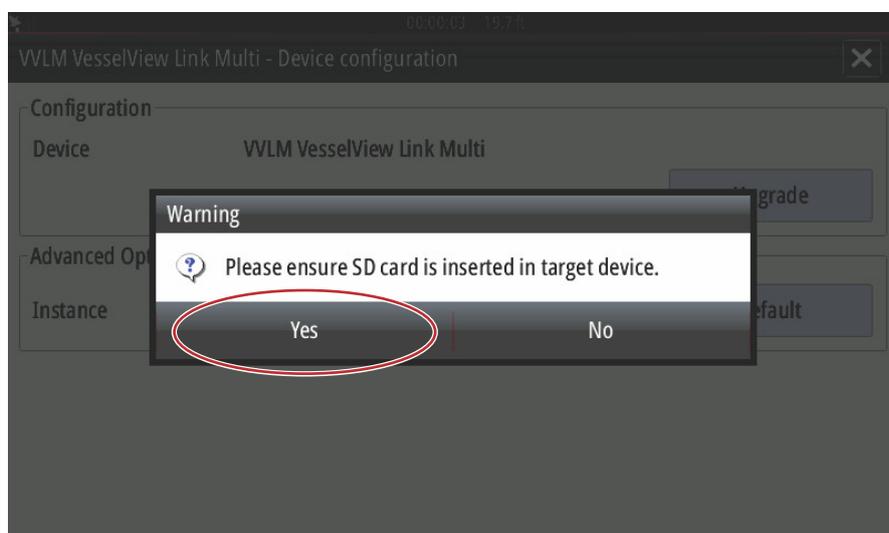
61460

5. Sélectionner l'option Configure (Configurer).



61461

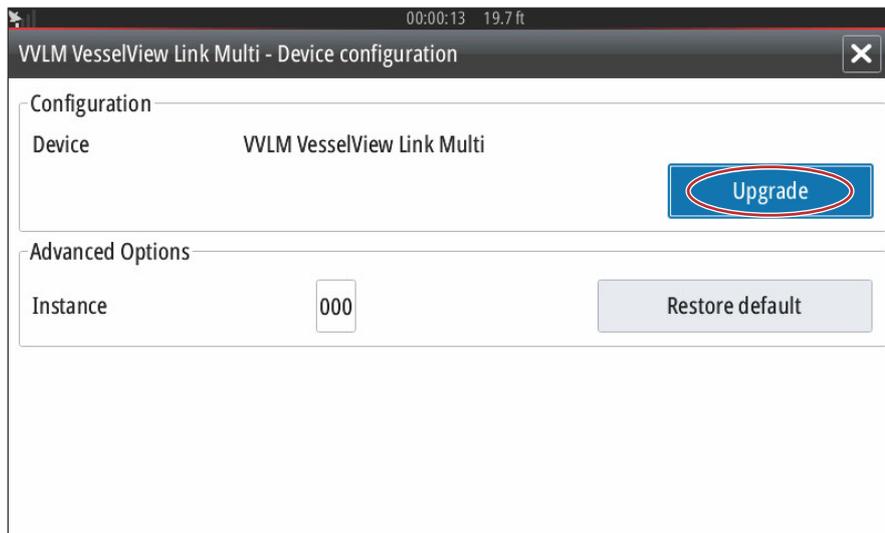
6. Vérifier que la carte SD est correctement insérée dans le module VesselView Link et sélectionner l'option Yes (Oui).



61463

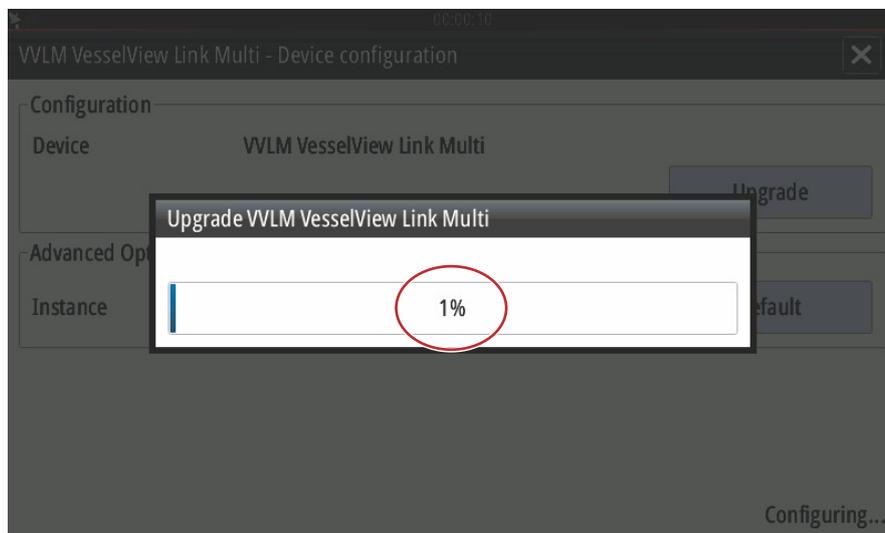
Section 1 - Prise en main

- Sélectionner l'option Upgrade (Mise à niveau) dans la fenêtre Device configuration (Configuration du dispositif).



61840

- VesselView affiche une barre de progression indiquant la progression de la mise à niveau du module VesselView Link. Ne pas éteindre l'affichage au cours de cette étape de la mise à niveau.



61465

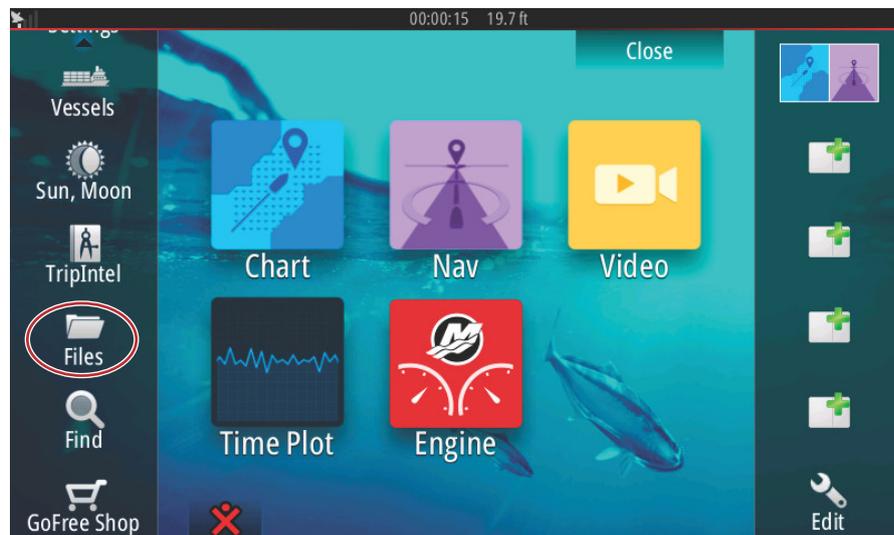
Création de capture d'écran :

VesselView offre la possibilité de capturer des écrans complets et de les enregistrer pour téléchargement sur une carte SD. Lorsque l'unité est sous tension, appuyer simultanément sur le bouton Power (Alimentation) et sur le bouton Home (Accueil) pour réaliser une capture d'écran. Un onglet de notification s'affiche au bas de l'écran, contenant le numéro d'image de la capture d'écran. Cet onglet de notification n'est pas présent sur la capture d'écran.



61472

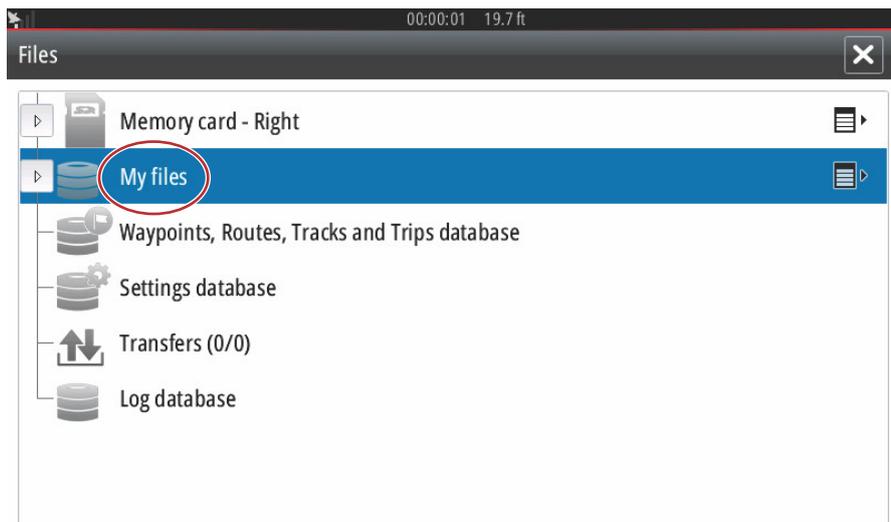
VesselView est doté d'une capacité de mémoire interne permettant de réaliser jusqu'à 32 captures d'écran. Il est recommandé de sauvegarder les fichiers tels que les captures d'écran, les points de cheminement, les suivis et les itinéraires sur une carte SD ou sur un dispositif de stockage externe afin de libérer autant que possible la mémoire interne. Par défaut, toutes les captures d'écran sont enregistrées dans un fichier Screenshots (Captures d'écran) dans My Files (Mes fichiers). Le dossier My Files (Mes fichiers) est accessible en faisant un glissement du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran afin d'afficher les options de gauche. Sélectionner Files (Fichiers).



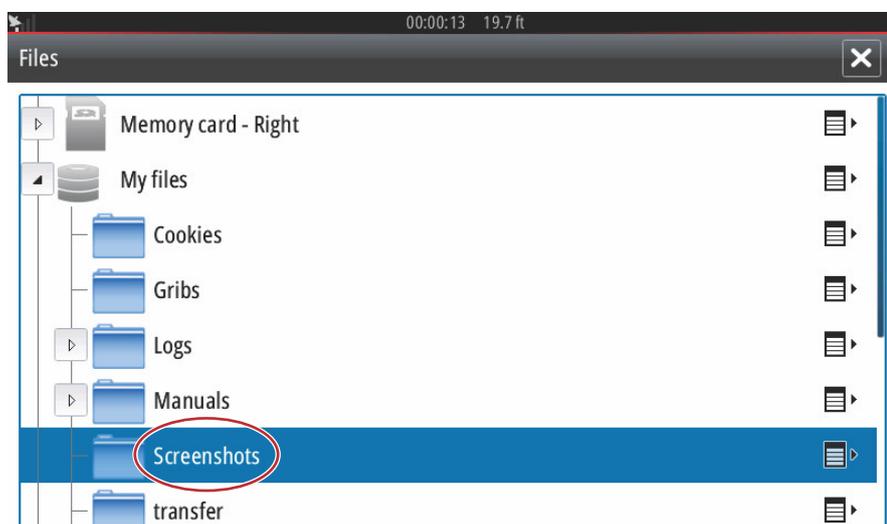
61473

Section 1 - Prise en main

Ouvrir le dossier My Files (Mes fichiers) et naviguer vers le dossier Screenshots (Captures d'écran). Dans le dossier Screenshots (Captures d'écran) sont affichées toutes les captures d'écran réalisées. Ces captures peuvent être copiées sur une carte SD afin d'être transférées sur un ordinateur ou un dispositif mobile.

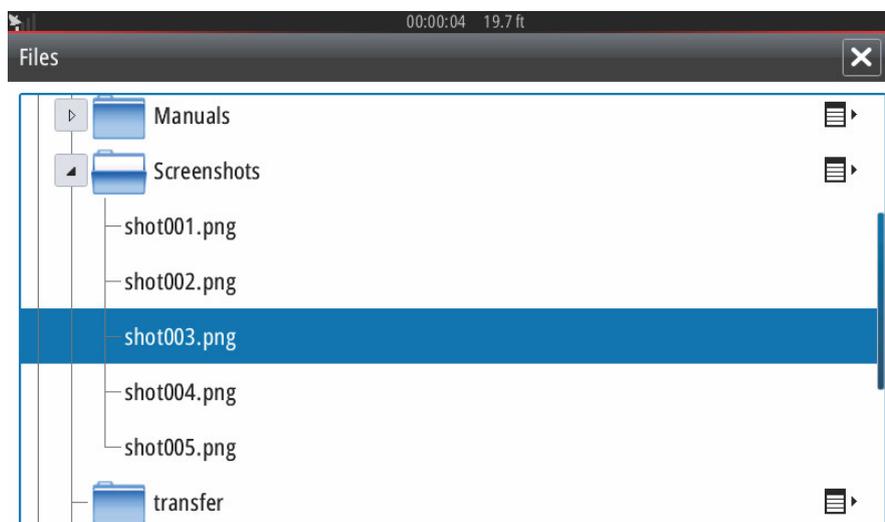


61474

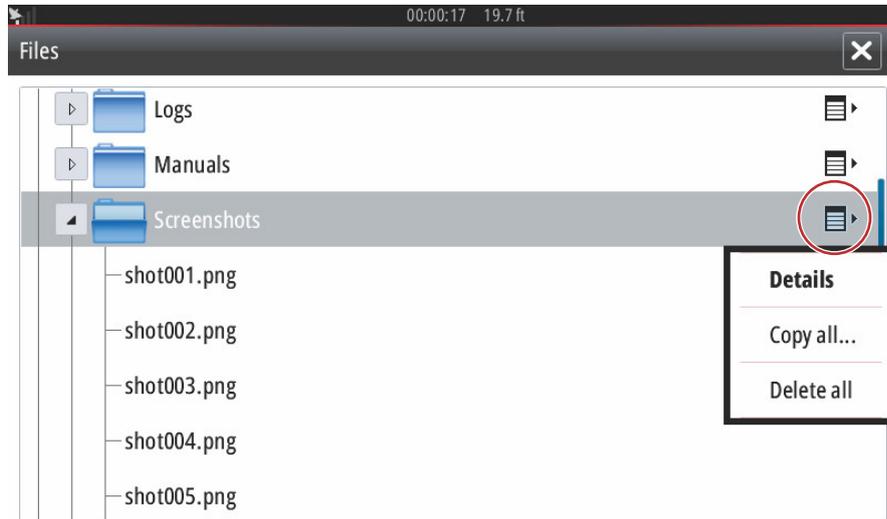


61475

Chaque capture individuelle est accessible en la sélectionnant. Toutes les captures d'écran sont accessibles simultanément en utilisant l'icône située sur le côté droit de la fenêtre fichiers. La sélection de cette icône permet de visualiser les détails des captures d'écran, de copier toutes les captures d'écran ou de les supprimer toutes.

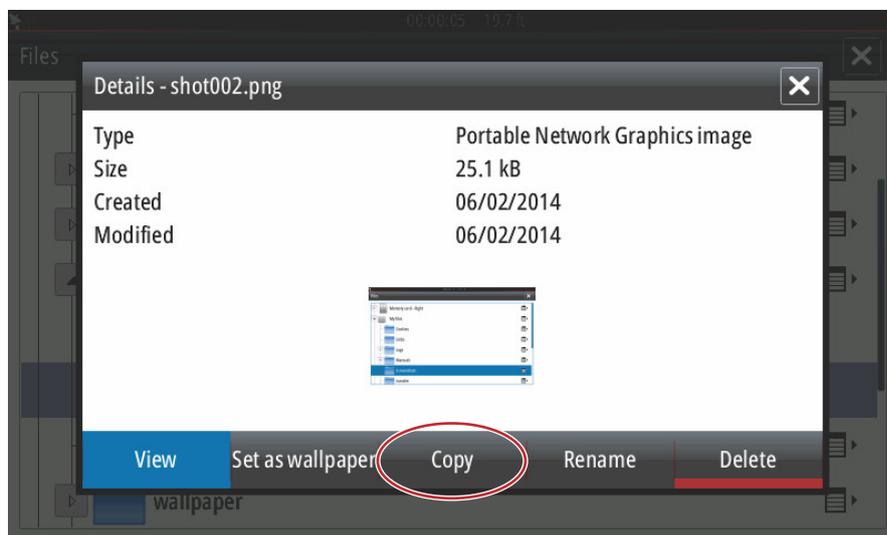


61476



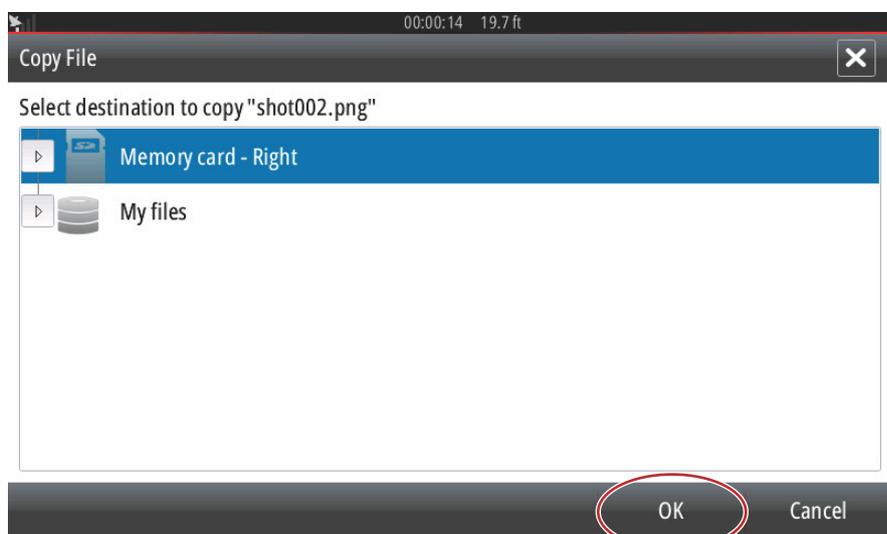
61477

Lorsqu'une capture d'écran individuelle est sélectionnée, une fenêtre s'affiche avec les options View (Afficher), Set as wallpaper (Établir en tant que papier peint), Copy (Copier), Rename (Renommer) ou Delete (Supprimer). Sélectionner Copy (Copier) pour télécharger l'image depuis ViewVessel.



61479

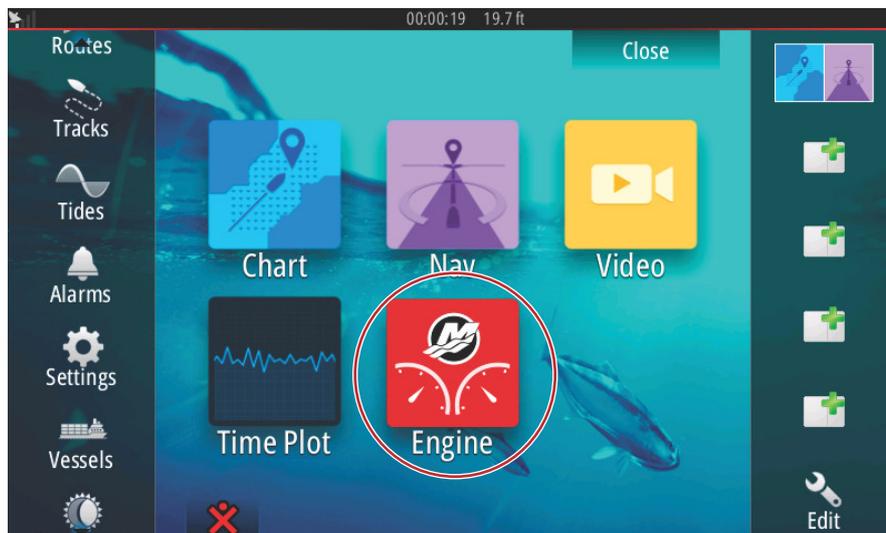
Après avoir inséré une carte SD dans VesselView, Sélectionner Memory card (Carte mémoire) comme destination du fichier, puis sélectionner OK. Fermer la fenêtre en sélectionnant le X dans le coin supérieur droit. Cela vous ramène au dossier Screenshots (Captures d'écran). Suivre cette procédure pour télécharger d'autres images.



61480

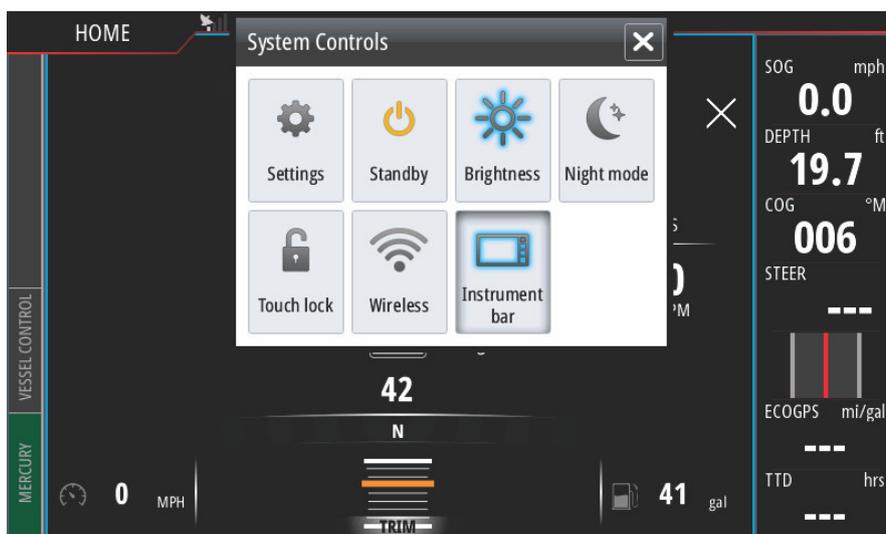
Menus non Mercury Marine

Les opérateurs peuvent se retrouver hors des écrans Mercury Marine reconnaissables de VesselView. Ces menus et options correspondent à la section Navico® de VesselView. Mercury Marine ne prend pas en charge les composants de cette unité. Pour de plus amples informations sur cette section de VesselView, contacter Navico®. Pour revenir aux écrans de navigation de la section Mercury Marine de l'unité, appuyer sur le bouton Home (Accueil) ; le pavé Mercury Marine s'affiche alors. Sélectionner ce pavé pour retourner à l'écran VesselView.



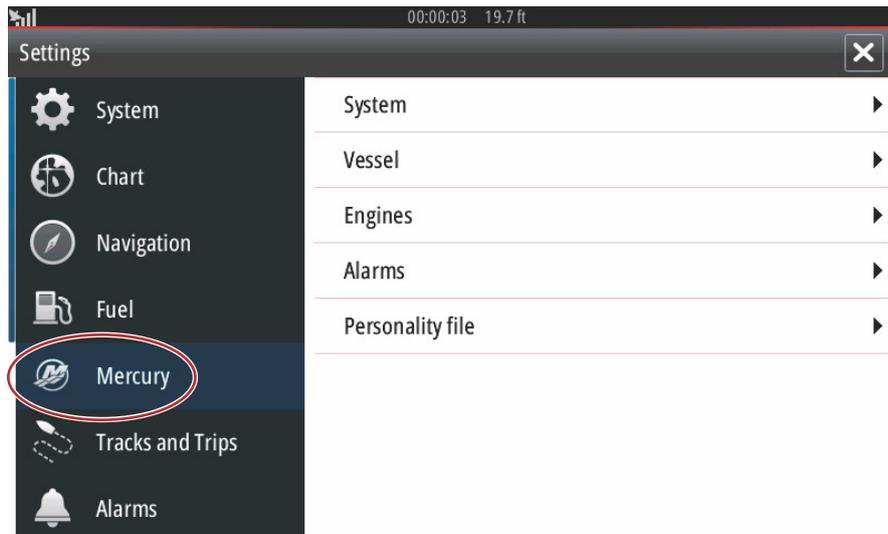
61481

La fenêtre System Controls (Commandes du système) peut être affichée en faisant un glissement du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran. Cette action permet à l'utilisateur d'utiliser le menu Mercury Settings (Paramètres Mercury), de placer l'unité en mode de veille, de régler la luminosité de l'écran, de basculer en mode nuit, d'activer la fonction de verrouillage des touches, de personnaliser la connectivité sans fil et d'activer la barre d'instruments sur le côté droit de l'affichage.



61482

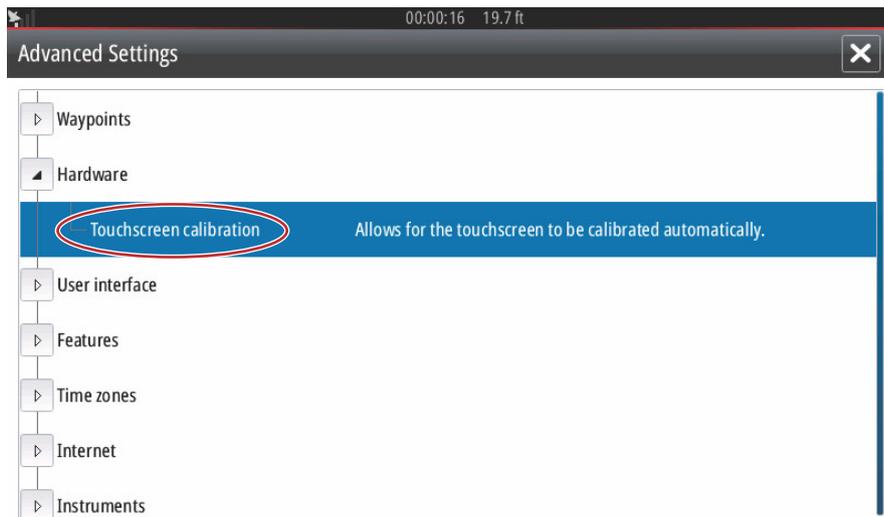
Dans le menu des Settings (Paramètres), au niveau de la fenêtre System Controls (Commandes du système), sélectionner l'icône Mercury pour modifier les fonctions de VesselView. Toutes les préférences et tous les paramètres relatifs à VesselView sont inclus dans les paramètres Mercury. Toutes les autres options de menu s'appliquent à la section Navico® de l'affichage multifonction. Adresser toutes les demandes concernant ces fonctions à Navico®.



61483

Étalonnage de l'écran tactile

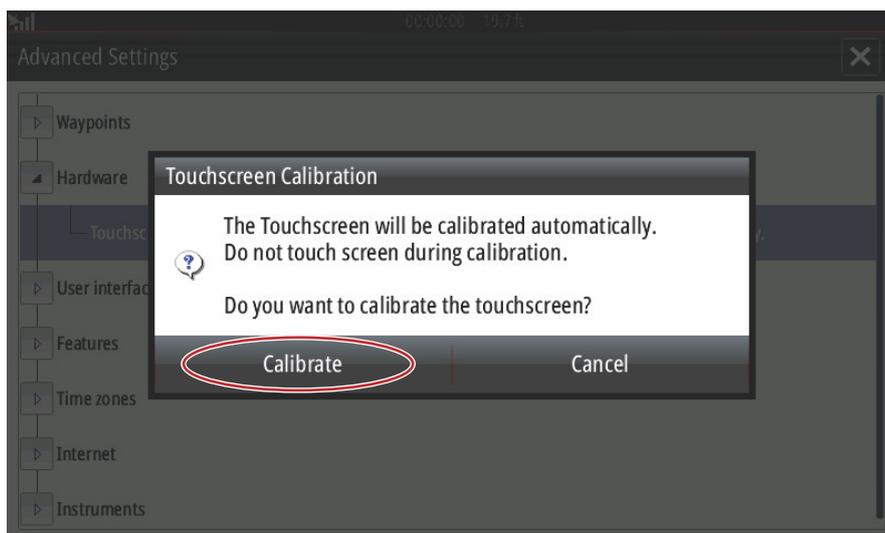
L'écran tactile peut être étalonné régulièrement. Si les glisser du doigt ou les zones tactiles ne sont pas suffisamment réactives, activer le menu des commandes du système en faisant un glissement depuis le haut de l'unité sur l'écran. Sélectionner l'option Settings (Paramètres). Sélectionner l'option Advanced (Avancé). Sélectionner le menu Hardware (Matériel) pour afficher l'élément de menu d'étalonnage de l'écran tactile.



61493

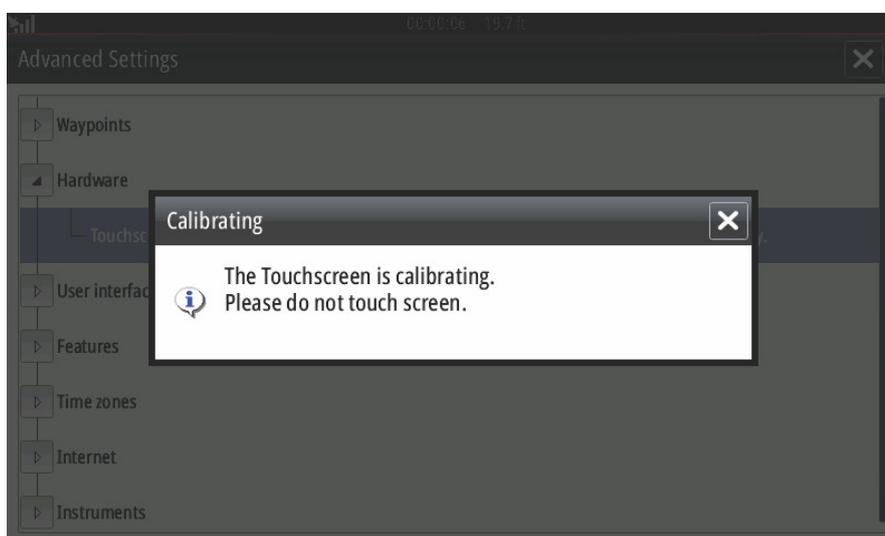
Section 1 - Prise en main

VesselView invite le pilote à confirmer l'étalonnage de l'écran tactile. Pour continuer l'étalonnage, sélectionner Calibrate (Étalonner).



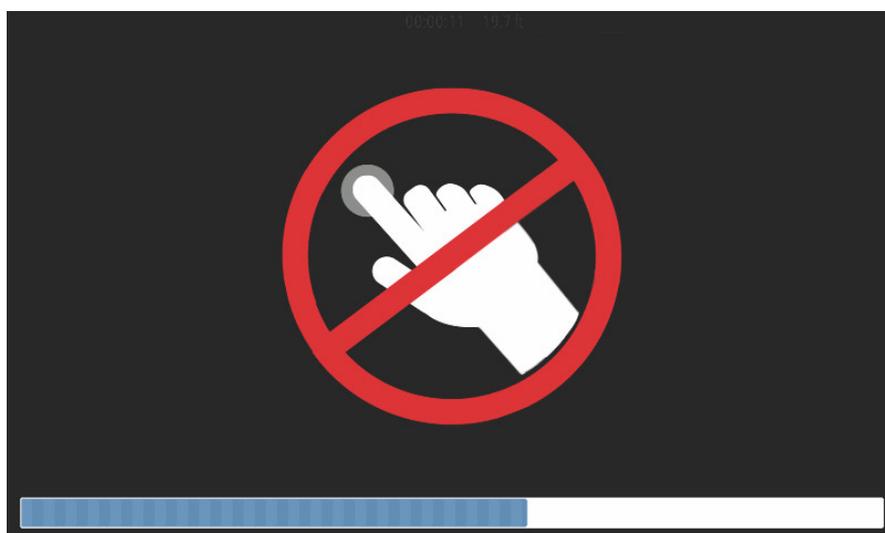
61494

Il est important de ne pas toucher l'écran au cours du processus d'étalonnage.



61496

Une barre de progression s'affiche, indiquant au pilote que le processus est en cours. Une fois l'étalonnage effectué, l'affichage retourne au menu des Advanced Settings (Paramètres avancés).

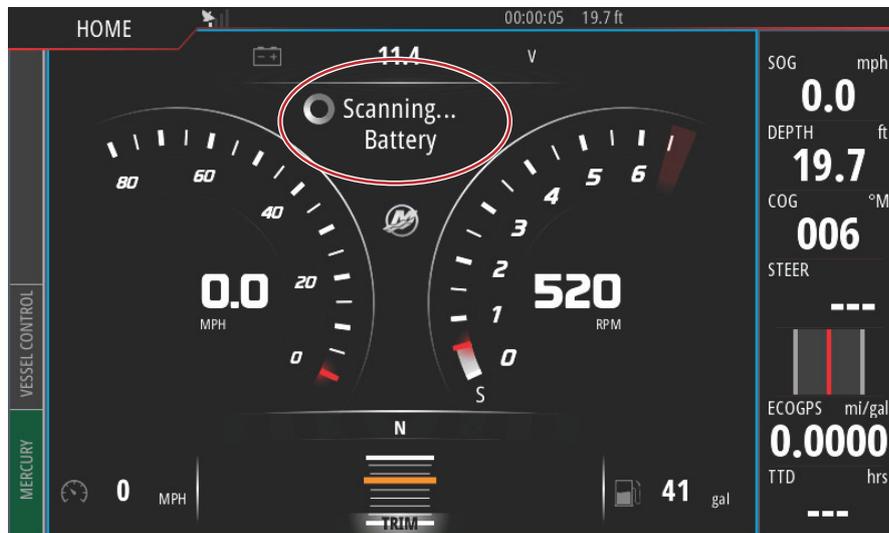


61499

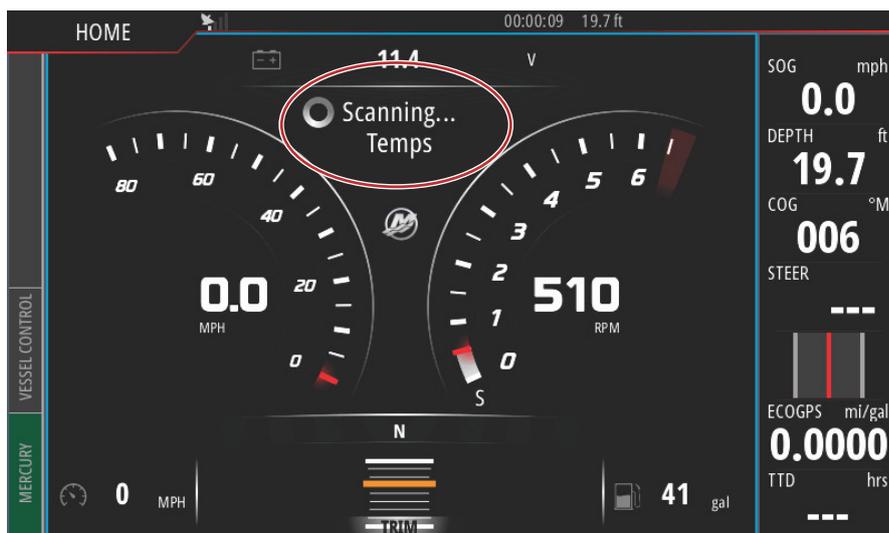
Démarrage

Lors du démarrage après mise sous tension avec les moteurs arrêtés, après affichage de l'écran de démarrage et de l'écran contenant les conseils de navigation, l'affichage principal est chargé et toutes les données ainsi que tous les graphiques sont actifs.

Au démarrage des moteurs, VesselView effectue un contrôle des systèmes. Tous les systèmes du moteur sont interrogés afin d'en examiner les données opérationnelles actuelles. Le contrôle des systèmes s'affiche visuellement à l'écran entre l'affichage de la vitesse et/ou du régime moteur.



61486



61487

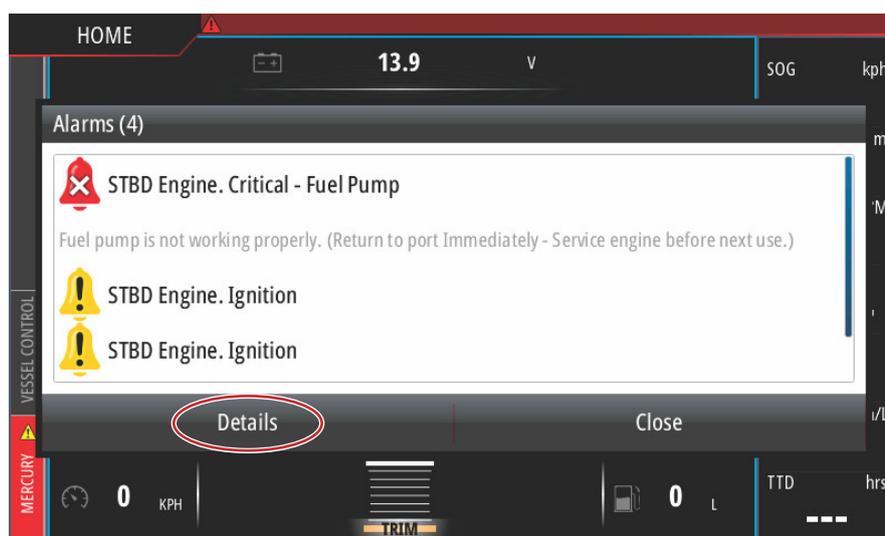
Section 1 - Prise en main

Une fois le contrôle des systèmes effectué, si tous les paramètres moteur sont conformes aux spécifications, VesselView affiche le message System OK (Système OK), accompagné d'une icône de coche.



61488

Si l'un des systèmes du moteur ne satisfait pas au contrôle des systèmes, un bref message de description de la panne s'affiche, et les mesures correctives suggérées s'affichent à l'écran. L'onglet Mercury dans le coin inférieur gauche de l'écran s'affiche en rouge, accompagné du symbole d'avertissement international. Si plusieurs pannes sont détectées au démarrage, le pilote peut en faire défiler la liste, surligner une sélection et sélectionner Détails (Détails).



61541

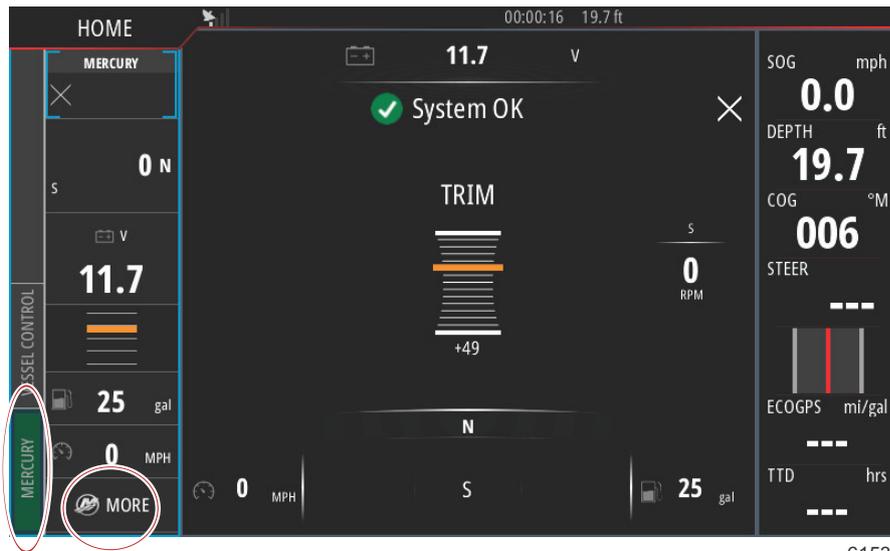
La sélection de Détails (Détails) permet d'afficher une fenêtre susceptible de contenir un message supplémentaire de description de la panne, indiquant au pilote si la panne est critique, non critique, ainsi que les mesures correctives à prendre.

Maintenance planifiée du moteur

Si un rappel d'entretien est détecté durant une analyse du système, l'onglet Mercury dans le coin inférieur gauche de l'écran s'affiche en bleu. Faire preuve de bon sens pour protéger l'investissement réalisé et vérifier l'huile moteur régulièrement, avant chaque utilisation de préférence.

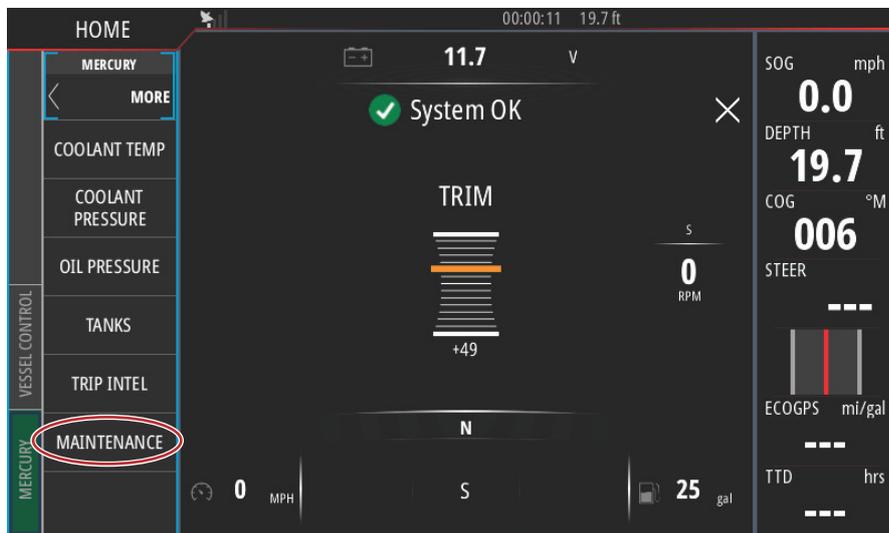
Une fois l'intervalle d'entretien programmé entièrement écoulé, une fenêtre contextuelle d'entretien s'affiche après l'analyse au démarrage. L'opérateur peut fermer la fenêtre contextuelle, mais le rappel s'affichera lors de chaque démarrage du bateau. La confirmation du rappel d'entretien permet de réinitialiser l'intervalle d'entretien dans VesselView. Pour accéder aux informations spécifiques relatives à l'entretien programmé, naviguer jusqu'au message de description d'entretien conformément aux instructions suivantes. Les utilisateurs ont la possibilité d'afficher la barre d'entretien à tout moment afin de vérifier l'état d'avancement. Cela permet de programmer les futures prises de rendez-vous auprès du revendeur si l'entretien n'est pas réalisé par le propriétaire.

Sélectionner l'onglet Mercury dans le coin inférieur gauche de l'écran. Sélectionner l'icône Mercury contenant le mot MORE (Plus).



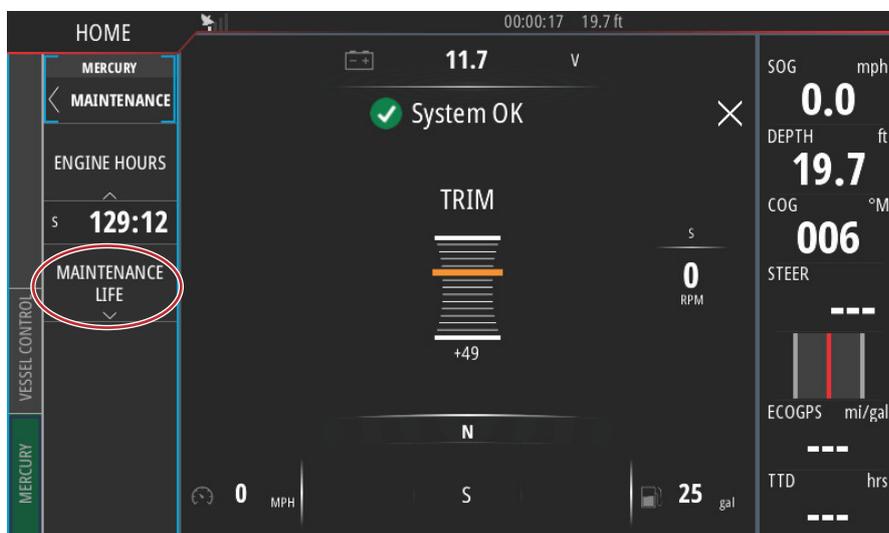
61536

Sélectionner l'option MAINTENANCE (Entretien).

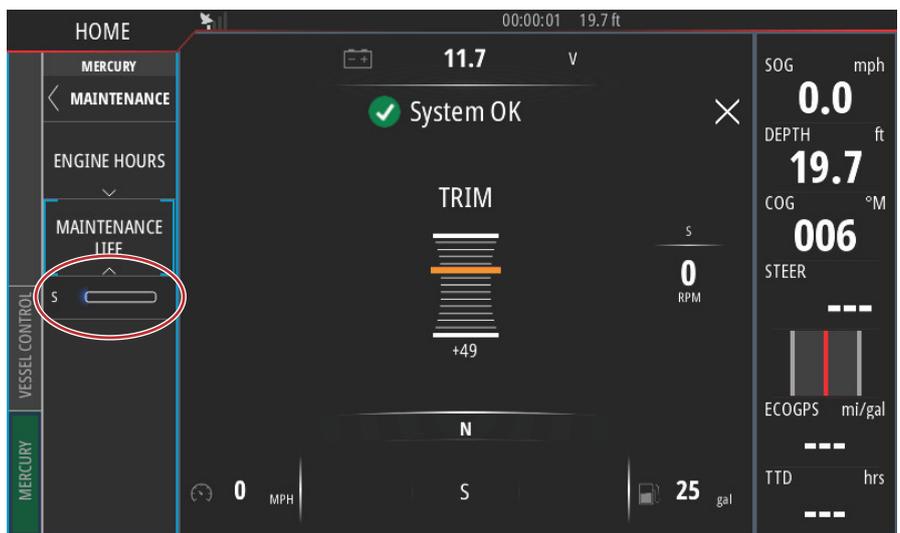


61538

Pour afficher la durée restante avant le prochain entretien programmé, sélectionner l'option MAINTENANCE LIFE (Intervalle d'entretien). Plus la section bleue de la barre de progression est grande, plus l'entretien programmé suivant est proche.



61539



61540

Entretien des dispositifs

IMPORTANT : Il est recommandé d'installer le pare-soleil en plastique 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.

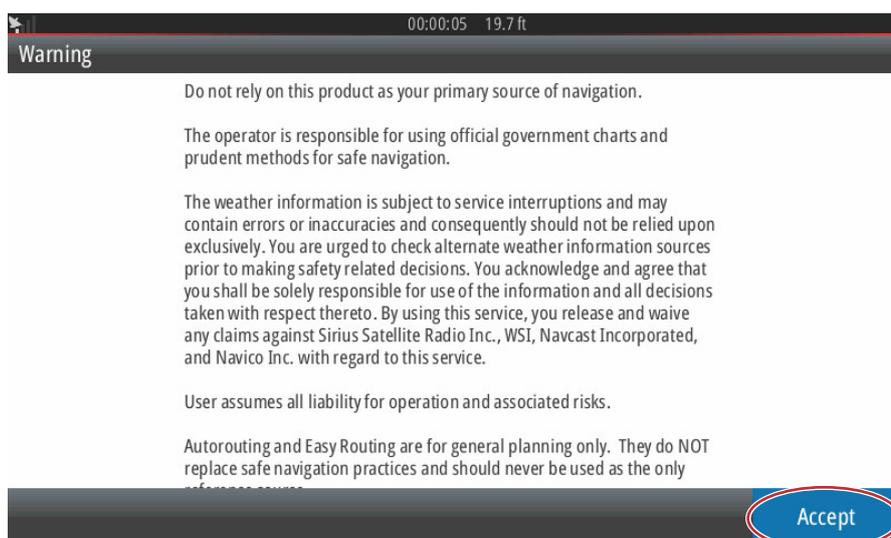
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Table des matières

Écran de conseil au démarrage de VesselView.....	28	Configuration des réservoirs	35
Écran de démarrage.....	28	Configuration de la vitesse	37
Assistant Installation.....	29	Assistant de fin de la configuration	38
Importation de la configuration	31	Configuration de la source des données.....	38
Configuration des moteurs	31	Sources de données	38
Configuration de l'affichage	34	Agrandissement des écrans de données.....	40
Configuration du dispositif	35	Barre d'instruments.....	42
Units Setup (Configuration des unités)	35		

Écran de conseil au démarrage de VesselView

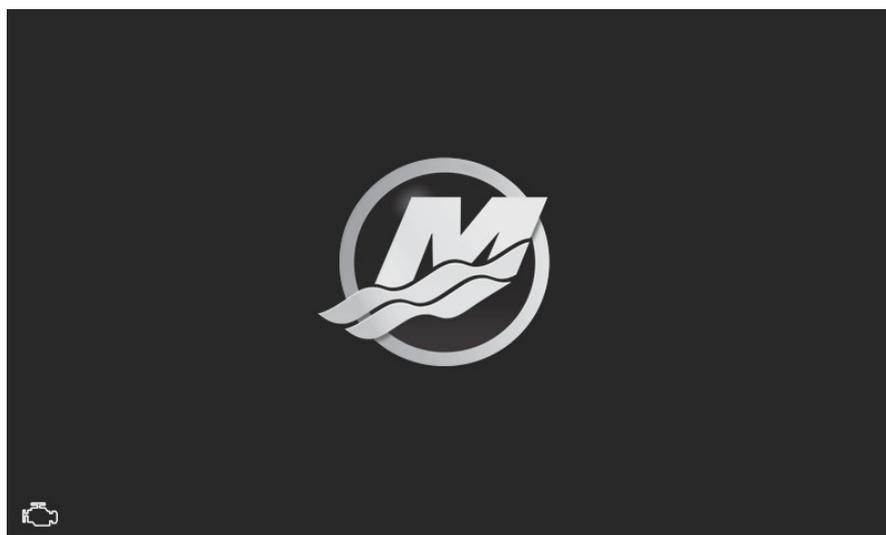
Lors du démarrage de VesselView, un écran d'avertissement invitant le pilote à ne pas se reposer sur le produit en tant qu'outil de navigation principal et indiquant que toute responsabilité concernant le fonctionnement et les risques associés relève du pilote s'affiche.



61413

Écran de démarrage

Un écran de démarrage Mercury s'affiche lorsque la clé de contact est mise sur marche. Le logo Mercury s'affiche au centre de l'écran. Ce logo reste affiché au cours du processus de démarrage. Ne pas tenter de précipiter le processus en actionnant des boutons lors de la phase de démarrage. 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.



61484

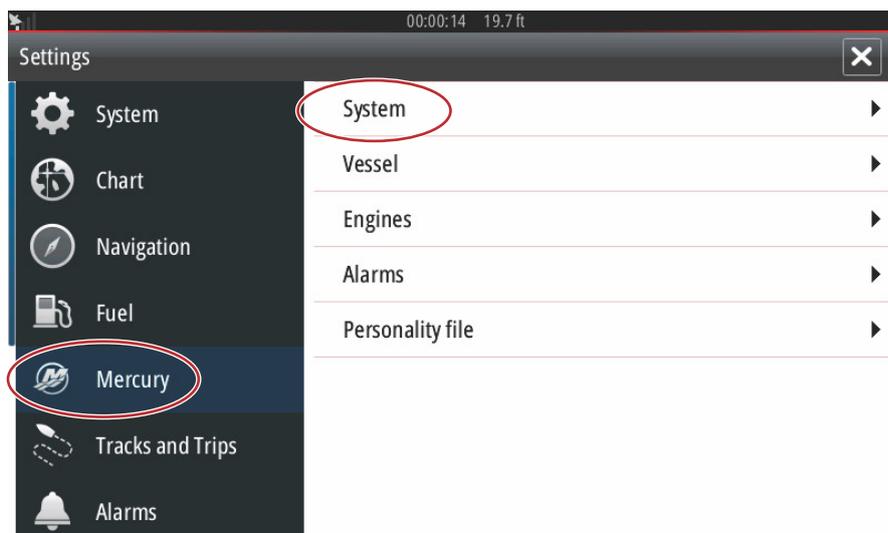
Assistant Installation

L'Assistant Installation de VesselView guide le pilote au cours des premières étapes de la configuration de VesselView. Il est possible d'accéder à tout moment à l'assistant de configuration par l'intermédiaire du menu Settings (Paramètres). Ouvrir la fenêtre System Controls (Commandes du système). La fenêtre System Controls (Commandes du système) peut être affichée en faisant un glissement du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran. Sélectionner le pavé Settings (Paramètres).



61504

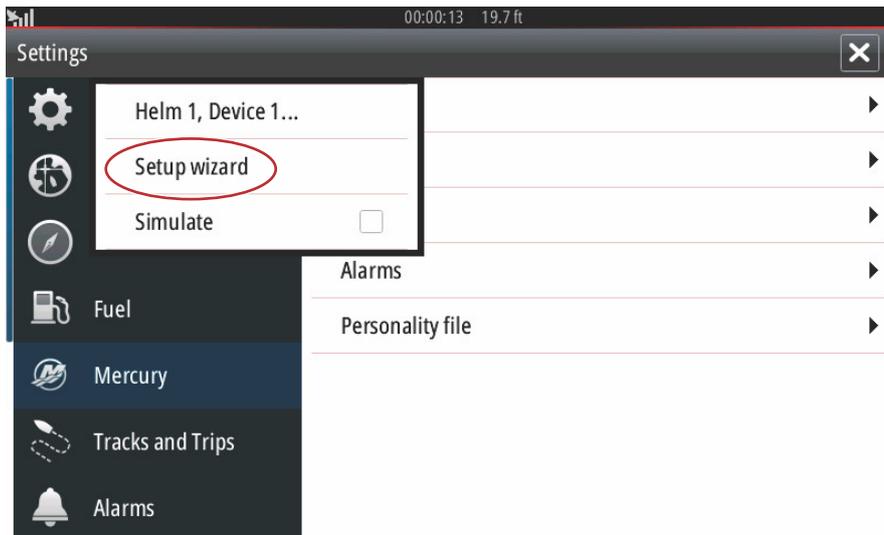
Sélectionner l'option Mercury sur le côté gauche de l'écran. Sélectionner l'option System (Système).



61505

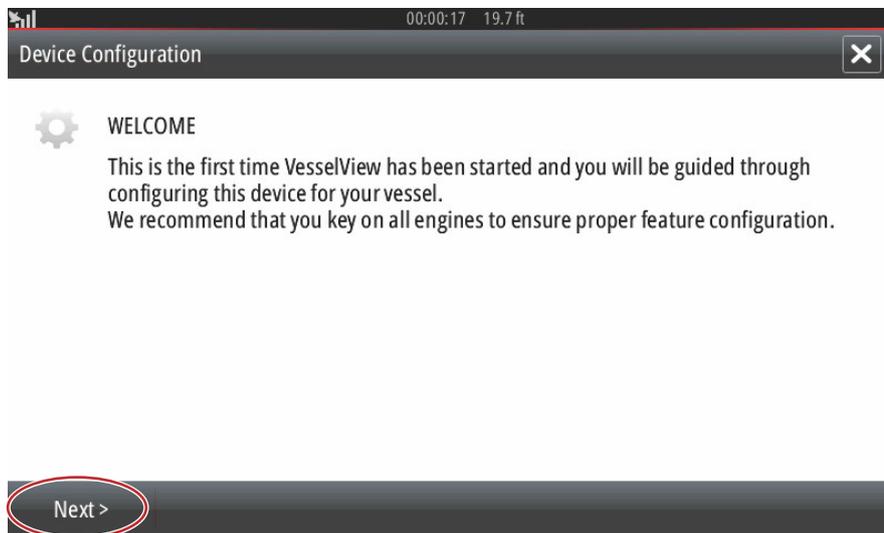
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Dans le menu System (Système), sélectionner l'option Setup wizard (Assistant Installation).



61506

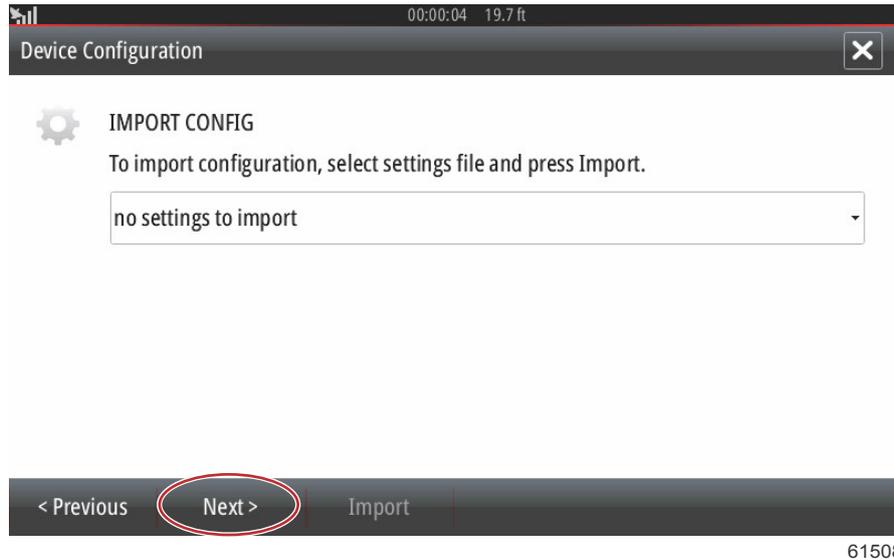
Sur l'écran d'accueil de la configuration du dispositif, sélectionner Next (Suivant) pour lancer l'Assistant Installation.



61507

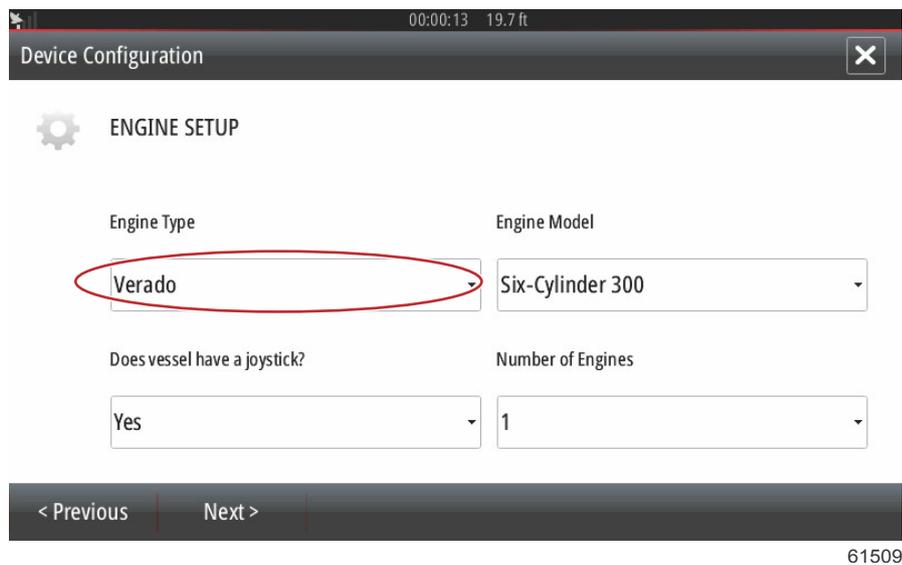
Importation de la configuration

Pour importer une configuration de bateau existante, insérer une carte micro SD FAT ou FAT 32 contenant le fichier de configuration et sélectionner ce fichier dans le menu déroulant. En l'absence de fichier à importer, sélectionner Next (Suivant) pour continuer.

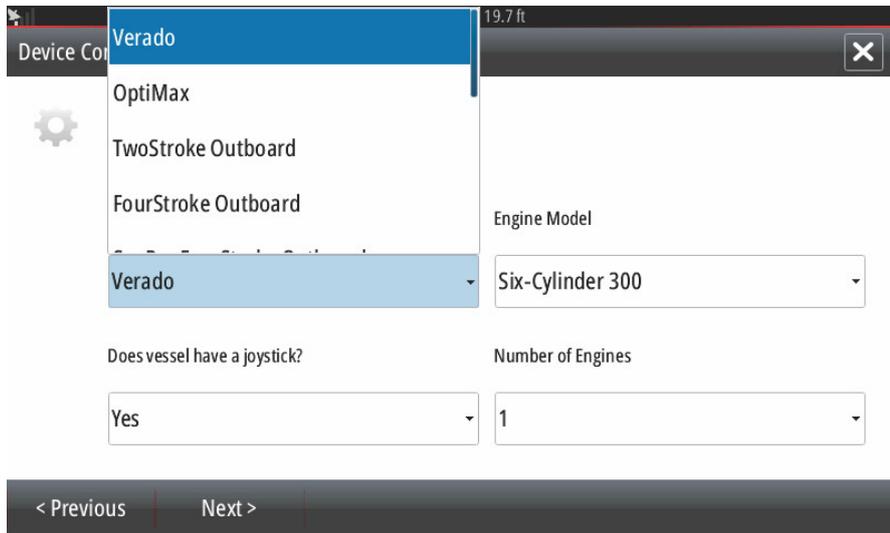


Configuration des moteurs

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, sélectionner Next (Suivant) pour continuer.

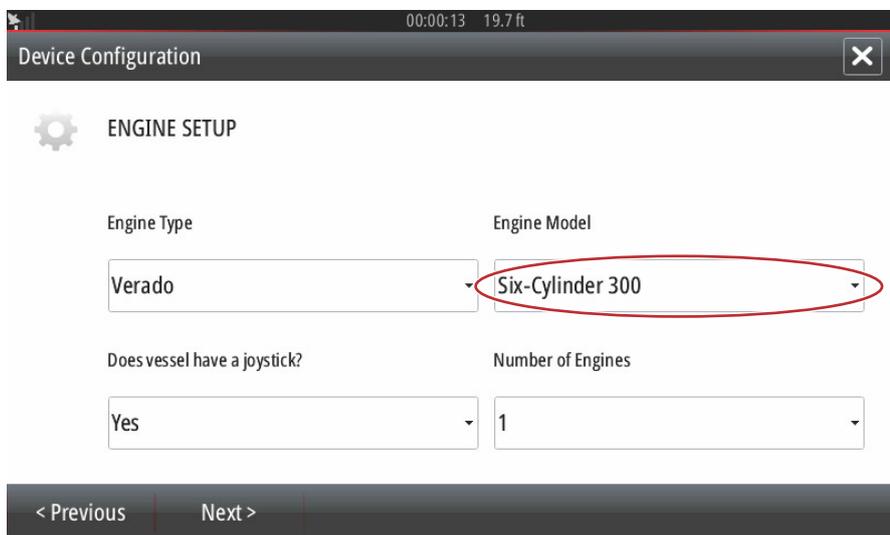


Type de moteur



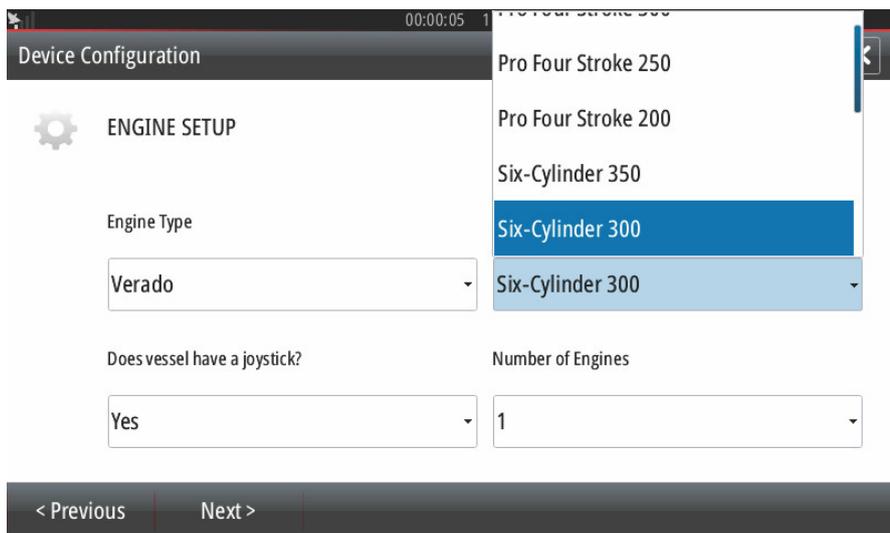
61510

Sélection



61515

Modèle de moteur



61512

Sélection

00:00:13 19.7 ft

Device Configuration ✕

 ENGINE SETUP

Engine Type Engine Model

Verado Six-Cylinder 300

Does vessel have a joystick? Number of Engines

Yes 1

< Previous Next >

61516

Bateau à manette

00:00:09 19.7 ft

Device Configuration ✕

 ENGINE SETUP

Engine Type Engine Model

No Six-Cylinder 300

Yes Number of Engines

Yes 1

< Previous Next >

61514

Sélection

00:00:13 19.7 ft

Device Configuration ✕

 ENGINE SETUP

Engine Type Engine Model

Verado Six-Cylinder 300

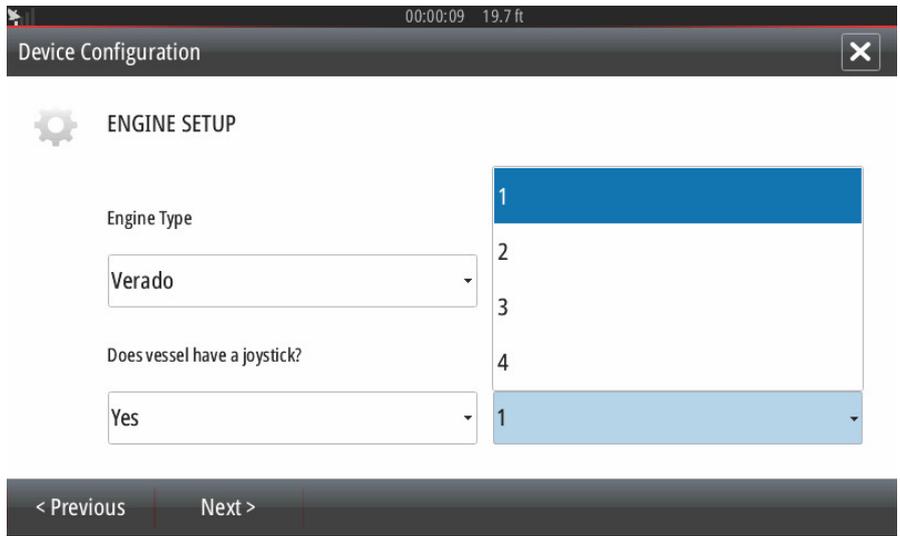
Does vessel have a joystick? Number of Engines

Yes 1

< Previous Next >

61517

Nombre de moteurs

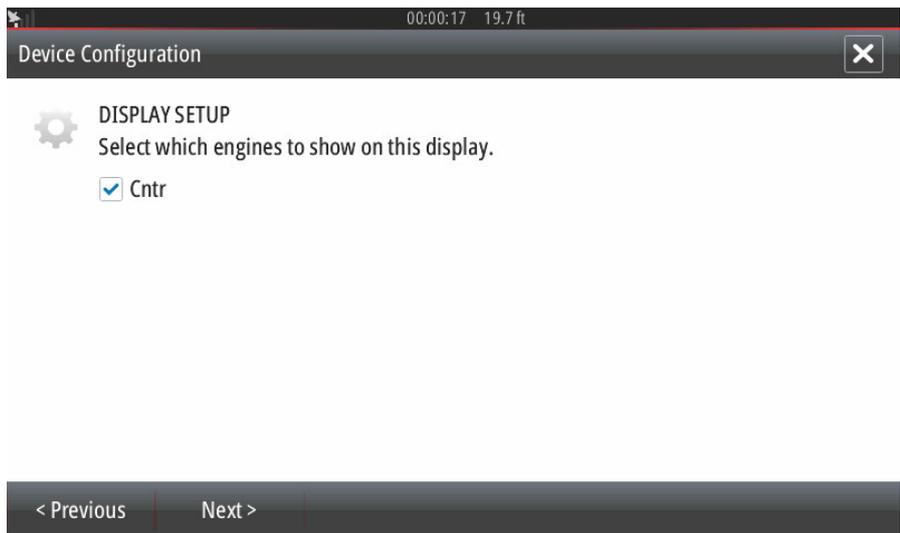


61513

Sélection

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. Sélectionner Next (Suivant) pour continuer.



61522

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. Il est courant de configurer la barre 1 comme principale et la barre 2 comme secondaire. Sélectionner Next (Suivant) pour continuer.

Device Configuration

00:00:20 19.7 ft

DEVICE SETUP

Unique VesselView ID:

1 **a**

Helm ID:

1 **b**

< Previous | Next >

- a** - Champ d'identification de VesselView
- b** - Champ d'identification de barre

61523

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.

Device Configuration

00:00:11 19.7 ft

UNITS SETUP

What units of measure do you want to use?

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

U.S. Standard

Metric

U.S. Standard

< Previous | Next >

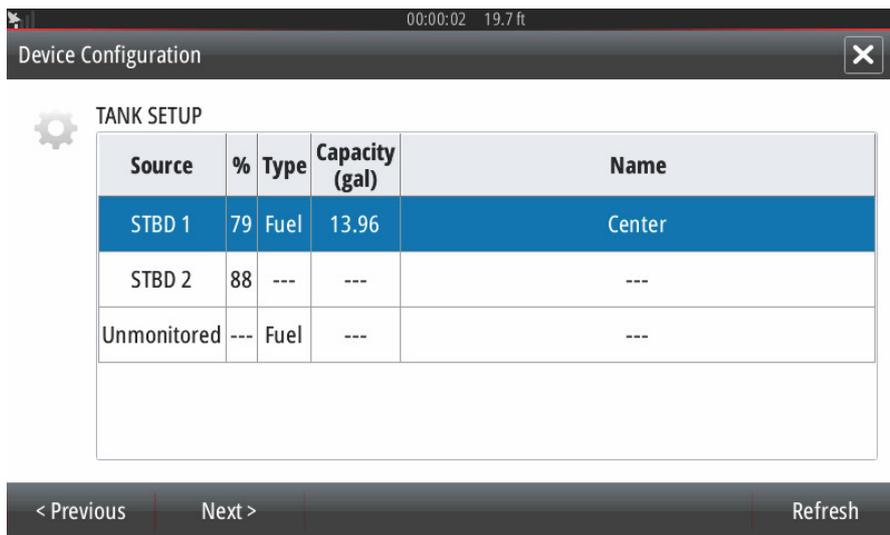
61521

Configuration des réservoirs

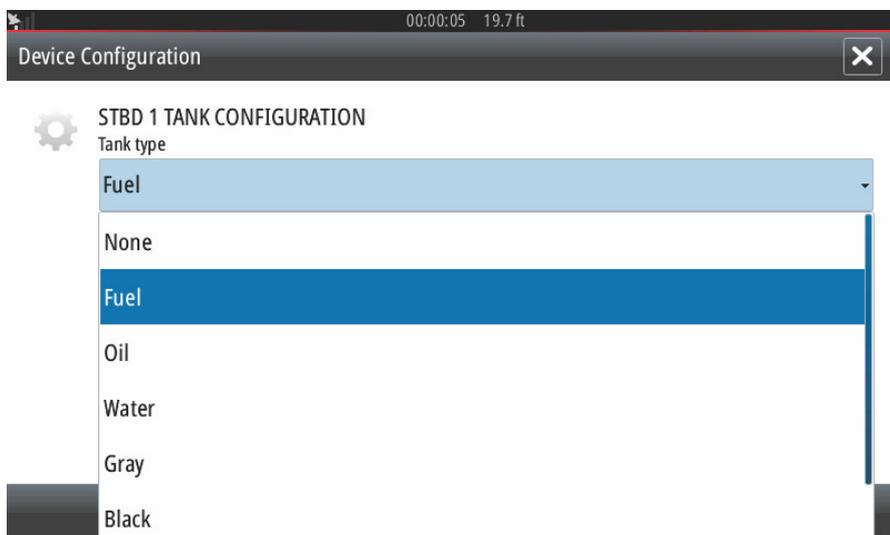
Dans l'écran de configuration des réservoirs, il est possible d'assigner le type, la contenance et le nom du réservoir pour un maximum de 8 réservoirs. La colonne % affiche le volume des réservoirs en temps réel. Sélectionner le bouton de rafraîchissement pour interroger les capteurs de réservoir et rafraîchir les valeurs.

Un réservoir non surveillé est un réservoir n'ayant aucun capteur associé.

Sélectionner la ligne du réservoir à personnaliser.



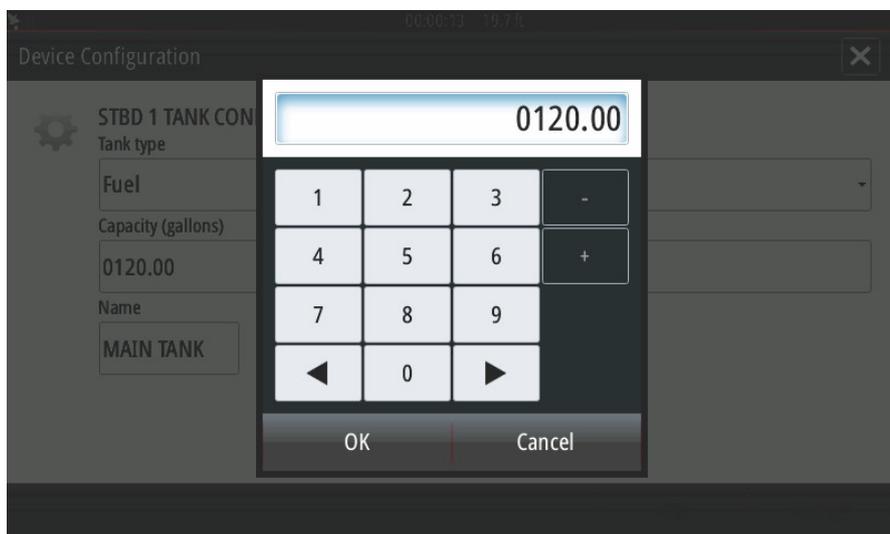
61524



61525

Sélectionner le type du réservoir.

Utiliser le pavé numérique virtuel pour entrer la capacité. Après avoir entré les données de capacité du réservoir, sélectionner OK pour fermer le pavé numérique.



61526

La position du réservoir est renseignée dans le champ Name (Nom). Pour modifier le nom du réservoir, sélectionner le champ et utiliser le pavé numérique virtuel pour personnaliser le nom du réservoir.

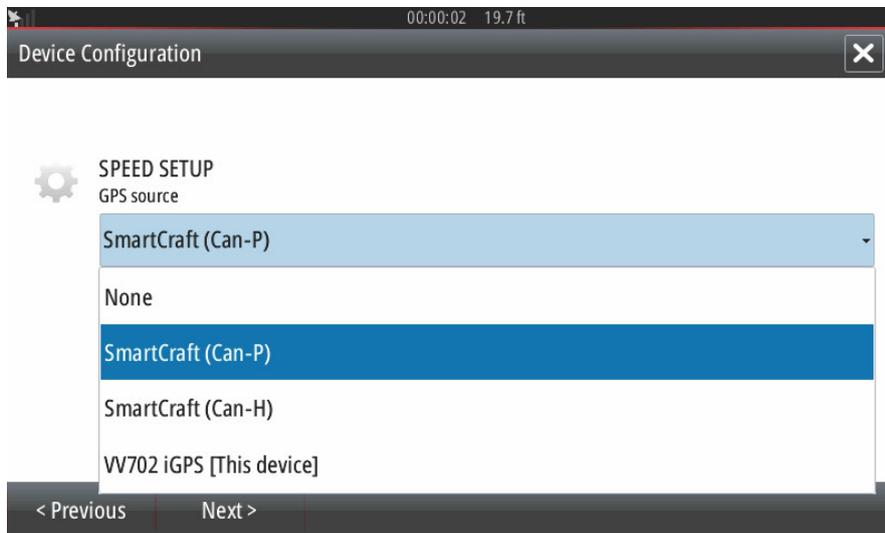


61528

Après avoir saisi le nom du réservoir, sélectionner Enter (Entrée) sur le clavier pour passer à la ligne du réservoir suivant dans l'écran Tank Setup (Configuration des réservoirs). Lorsque les données personnalisées ont été saisies pour tous les réservoirs, sélectionner le bouton de rafraîchissement dans le coin inférieur. Vérifier que tous les champs de données sont corrects, et sélectionner Next (Suivant) pour progresser dans l'Assistant Installation.

Configuration de la vitesse

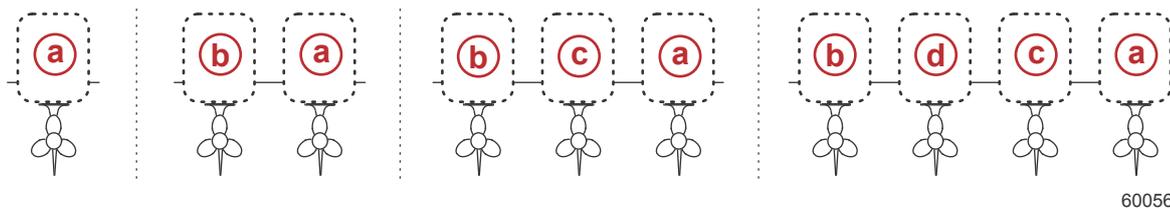
Dans les menus Speed Setup (Configuration de la vitesse), trois options sont disponibles pour déterminer le mode d'acquisition des informations relatives à la vitesse par VesselView. Si le bateau est équipé d'un GPS, le menu déroulant permet la sélection des dispositifs disponibles. Si le bateau est équipé d'un capteur Pitot, cette option est sélectionnée. Si le bateau est équipé d'une roue radiale, une option de sélection se déroule. Une fois la source de la vitesse sélectionnée, sélectionner Next (Suivant) pour continuer.



61529

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

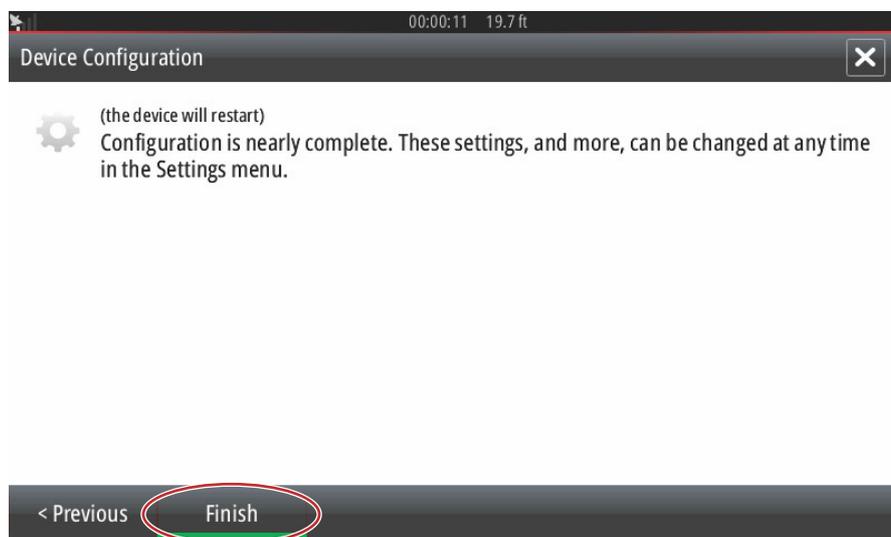
La sélection de la source Pitot et roue radiale est illustrée dans l'image suivante. Sélectionner le moteur ou l'embase qui transmet les données de vitesse à VesselView.



- a** - PCM0 = extérieur tribord
- b** - PCM1 = extérieur bâbord
- c** - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d** - PCM3 = intérieur bâbord

Assistant de fin de la configuration

Sélectionner 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.

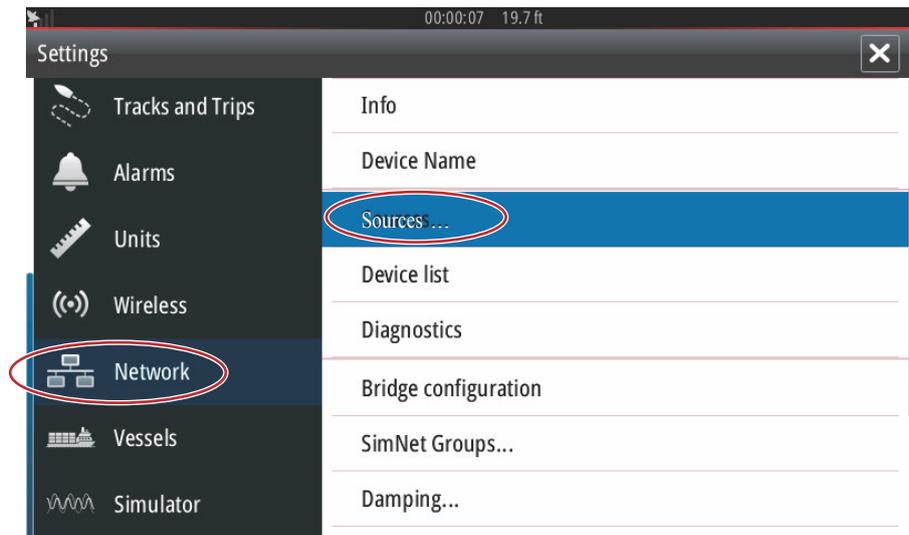


Configuration de la source des données

Sources de données

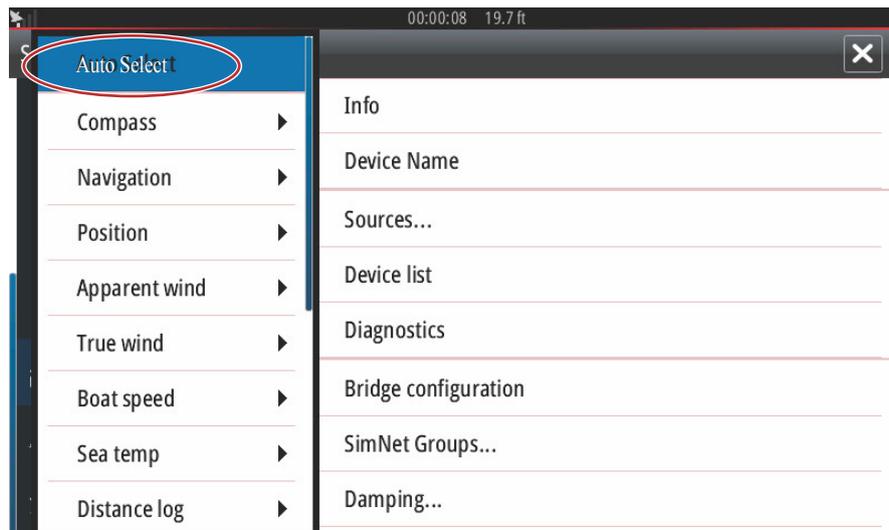
Pour configurer les sources de données, sélectionner l'onglet HOME (Accueil) en haut de l'écran.

Mettre tous les produits sous tension et démarrer tous les moteurs pour garantir que toutes les sources de données peuvent être détectées. Ouvrir la fenêtre System Controls (Commandes du système). La fenêtre System Controls (Commandes du système) peut être affichée en faisant un glissement du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran. Sélectionner le pavé Settings (Paramètres). Sélectionner l'option Network (Réseau) sur le côté gauche de l'écran. Sélectionner Sources...



61531

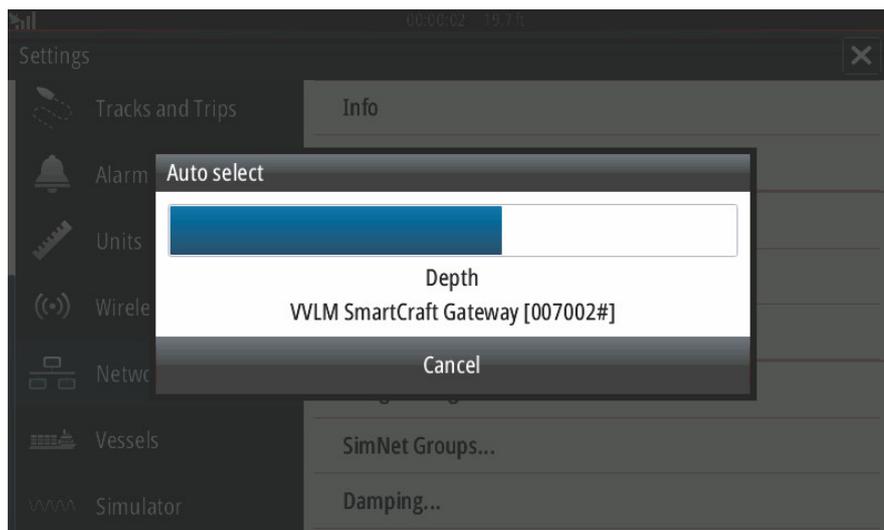
VesselView affiche plusieurs sources de dispositifs générant des données. Pour lancer une requête générale de tous les dispositifs détectables sur un bateau, sélectionner l'option Auto Select (Sélection automatique) en haut de la liste.



61533

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

La fonction Auto Select (Sélection automatique) recherche le réseau et compile une liste de tous les équipements détectés au cours du processus de sélection automatique. Lorsque la barre de progression atteint sa fin de course, le menu Settings (Paramètres) peut être fermé en sélectionnant le X dans le coin inférieur droit de l'écran.



61534

Agrandissement des écrans de données

Pour agrandir l'un des champs de données sur l'écran principal de VesselView, sélectionner le champ.



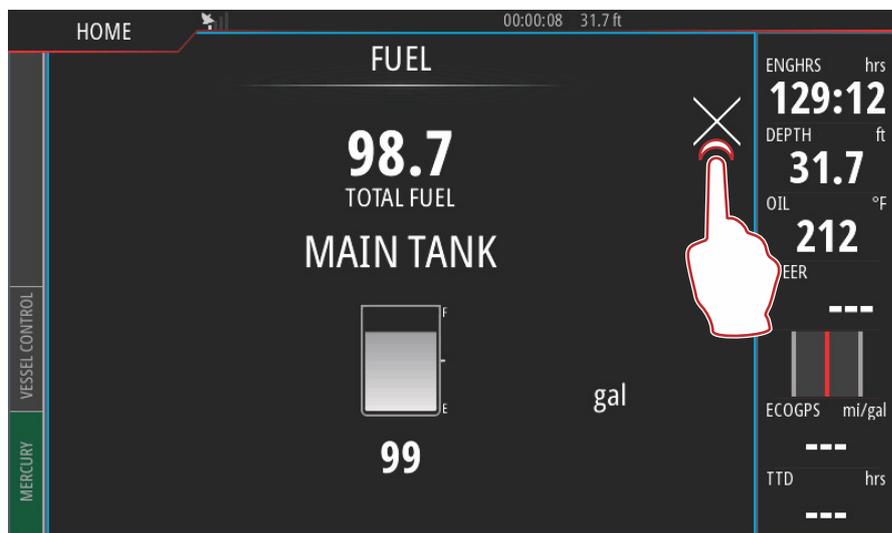
61725

Cela permet d'afficher les données dans une taille intermédiaire à l'écran.



61726

Sélectionner à nouveau le champ d'information de données pour afficher les données sélectionnées en plein écran. Cette opération peut être utile pour visualiser l'écran de loin, notamment en cours de navigation par l'intermédiaire d'une manette auxiliaire. Sélectionner le X pour ramener VesselView à l'écran de navigation principal.



61727

Barre d'instruments

Pour activer la barre d'instruments, faire un glissement depuis le haut de l'écran d'affichage vers le haut de la zone de l'écran. Ceci permet d'afficher la fenêtre System Controls (Commandes du système). Sélectionner le pavé Instrument bar (Barre d'instruments) pour activer la barre d'instruments.



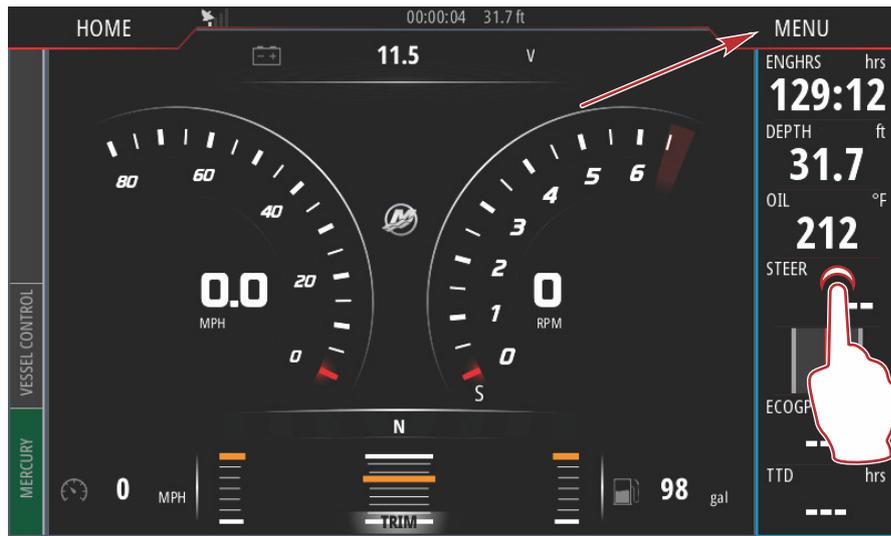
61482

La barre d'instruments se trouve sur le côté droit de l'affichage. La barre d'instruments contient du texte et des données numériques réunis dans plusieurs pavés. Le pilote a la possibilité de modifier chacun des pavés de la barre d'instruments. Les pavés de données contiennent également des options sur la navigation de plaisance, fournissant des informations utiles se rapportant au type de navigation considéré.



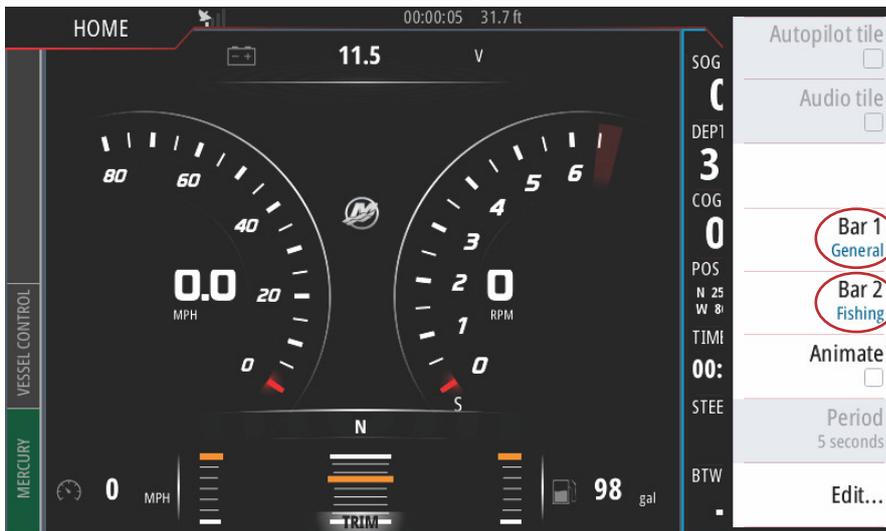
61729

Pour accéder à la barre d'instruments, la sélectionner en touchant une zone dans la barre d'instruments. Cela permet d'afficher l'onglet MENU en haut de la barre.

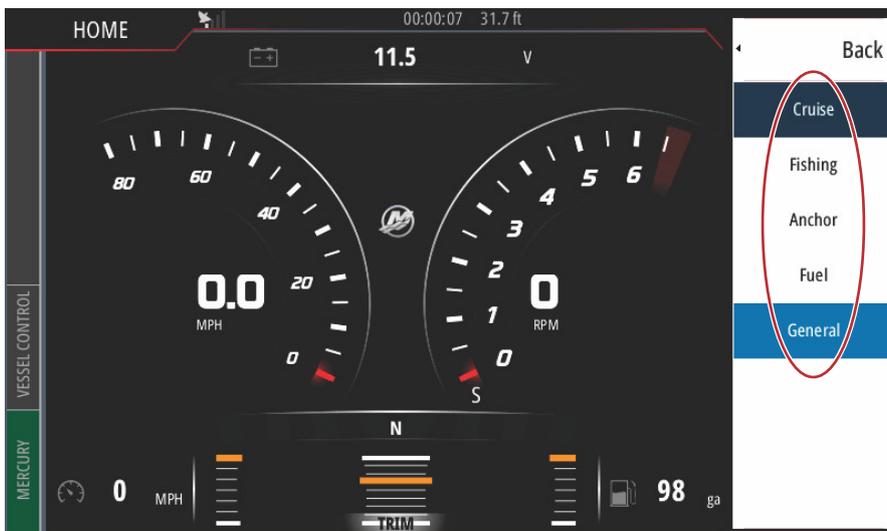


61730

Dans l'écran du menu, il est possible de sélectionner les options Bar 1 (Barre 1) et Bar 2 (Barre 2). Ces options remplissent la barre d'instruments de données importantes sur les moteurs et le bateau en rapport avec le type de navigation sélectionné.



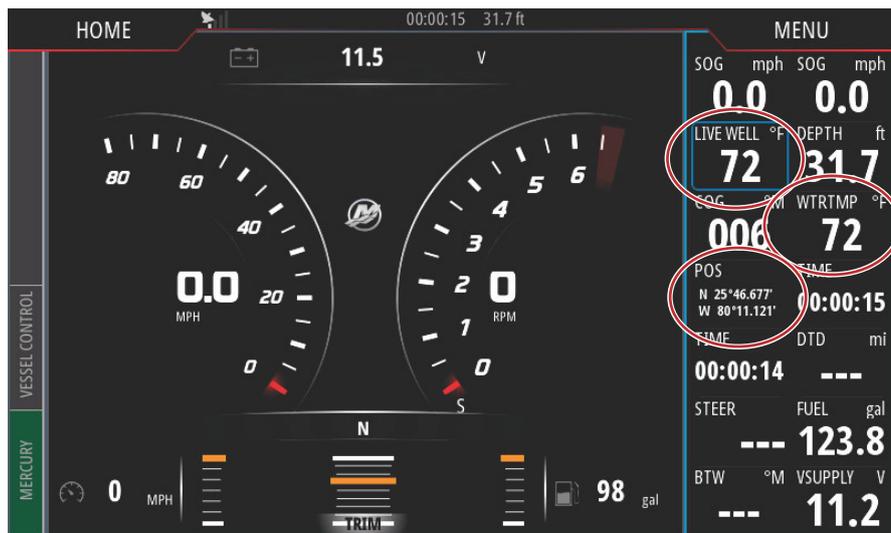
61731



61732

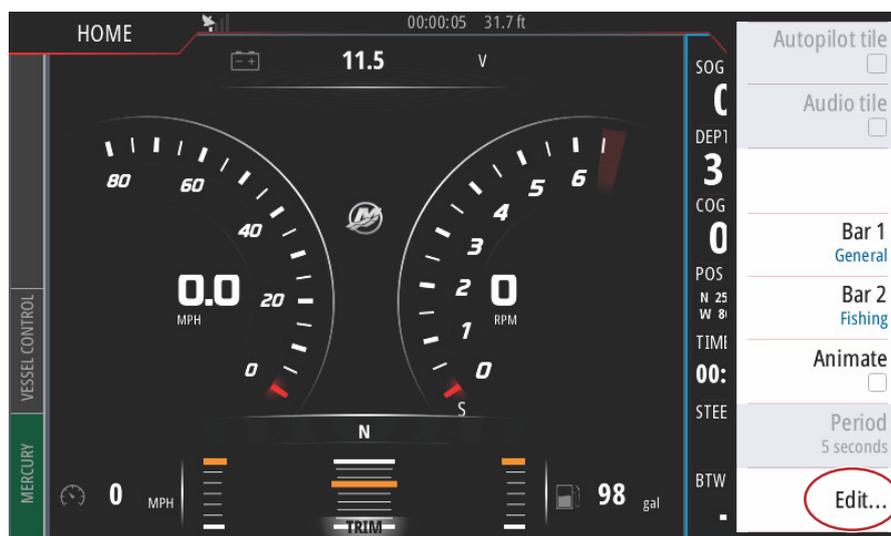
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Le fait de sélectionner Général (Général) dans la Bar 1 (Barre 1) et Fishing (Pêche) dans la Bar 2 (Barre 2) permet de remplir la barre d'instruments de données générales sur le bateau et les moteurs, ainsi que de données relatives à la pratique de la pêche, notamment la température de l'eau, la température du vivier en temps réel et les coordonnées GPS.



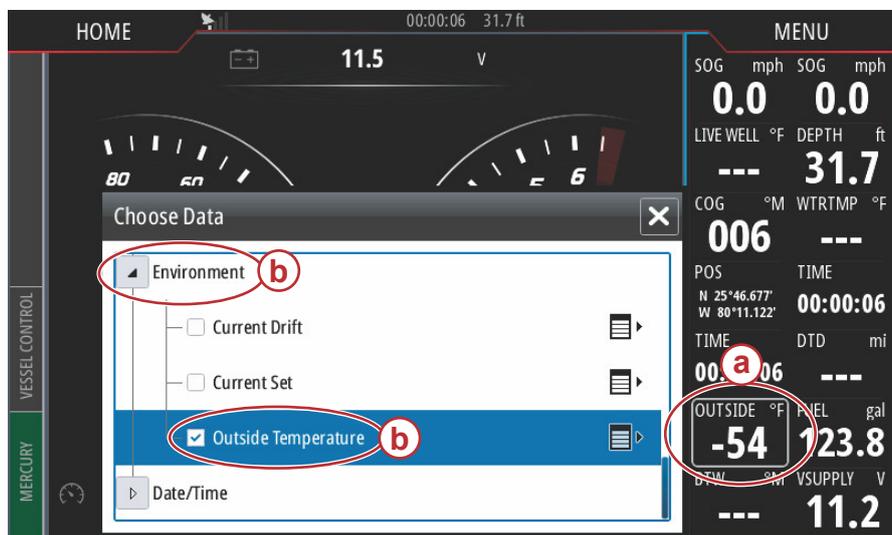
61733

La sélection de l'option Edit... (Modifier...) dans la barre MENU permet au pilote de sélectionner n'importe quel pavé de données et d'en modifier le contenu.



61734

Un menu déroulant de sélection s'affiche à l'écran. Sélectionner l'entrée correspondant au type de données dont l'intégration dans le pavé de donnée sélectionné au niveau de la barre d'instruments est souhaitée.



- a - Pavé de donnée sélectionné
- b - Entrée et type de données remplaçant le pavé de données sélectionné

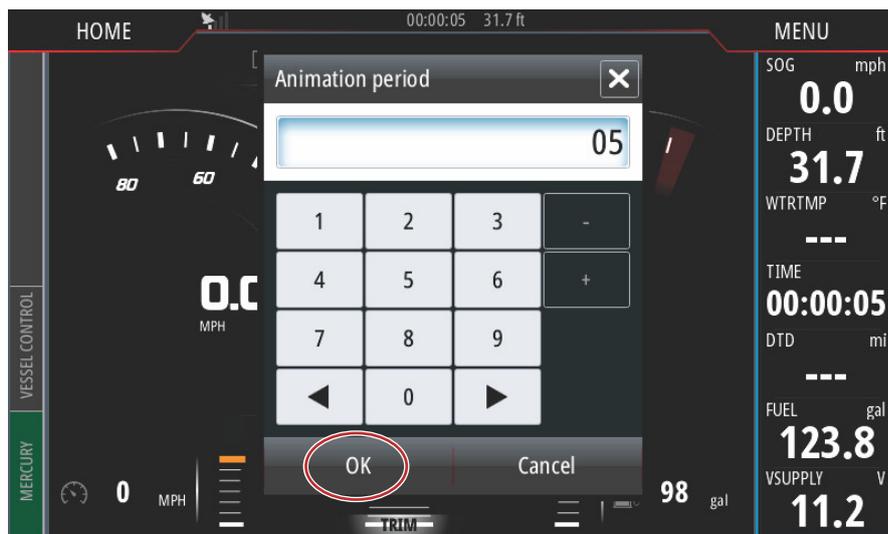
61735

Suivre cette procédure pour personnaliser la barre d'instruments.

Lorsque les deux barres d'instruments sont activées à l'écran, la taille de l'affichage principal est réduite. Pour réduire la taille de la barre d'instruments, le pilote peut sélectionner l'option Animate (Animer). Cette action permet de ramener la barre d'instruments sur une colonne de données affichées et de basculer entre les deux Bar 1 (Barre 1) et Bar 2 (Barre 2) définies par le pilote. Lorsque l'option Animate (Animer) est sélectionnée, une fenêtre contenant un clavier numérique s'affiche. La durée d'une animation peut être réglée jusqu'à un intervalle de 10 secondes entre le basculement d'affichage des données. Utilisez le clavier numérique pour saisir la durée souhaitée en secondes. Une fois la valeur saisie au clavier, sélectionner OK pour retourner dans l'écran principal.



61740



61737

Notes :

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Table des matières

Mode économie.....	48	Mode Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	54
ECO (Économie).....	48	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	54
Mode Smart Tow.....	51	Activation du mode Cruise Control (Régulateur de	
Smart Tow.....	51	vitesse)	55
Caractéristiques	52	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	56
Désactivation de Smart Tow	54	Commande de pêche à la traîne.....	56

Mode économie

ECO (Économie)

Le mode ECO (Économie) affiche des informations qui guident le pilote dans le cadre du réglage de 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.

Le mode ECO (Économie) fonctionne en continu. Les paramètres ECO (Économie) sont évalués en permanence pendant le fonctionnement du moteur, et le pilote peut remarquer que l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) passe en vert sur le côté gauche de l'écran et affiche ECO Optimized (Économie optimisée) si le régime moteur et la position de trim sont dans les plages correctes.



61749

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Pour surveiller activement la fonction ECO (Économie) de VesselView, sélectionner l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) sur le côté gauche de l'écran. Ceci ouvre la barre de fonctions du pilote automatique. Sélectionner l'option ECO MODE (Mode économie).



61750



61751

Dans le panneau ECO Mode (Mode économie), VesselView indique au pilote la valeur du régime moteur et la position de trim. Si un ou plusieurs de ces paramètres de fonctionnement est hors de la plage d'optimisation, VesselView affiche une flèche orange et/ou des curseurs orange au niveau des pavés de régime moteur et de trim. Le sens des flèches orange indique les régimes moteur et la position de trim à régler pour optimiser la consommation de carburant.



61752

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Le fait de suivre ces indications fournies par VesselView permet d'optimiser les régimes moteur et la position de trim. Une fois ces paramètres optimisés, l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) affiche l'indication Eco Optimized (Économie optimisée) en vert, le curseur de trim repasse au vert, et une icône de feuille verte accompagnée du mot Optimized (Optimisé) s'affiche en haut de la barre de Eco Mode (Mode économique).



61753

Pour réduire la barre ECO Mode (Mode économie), sélectionner l'icône de flèche dans le coin supérieur gauche de la barre. Cela permet de ramener la barre Vessel Control (Commande du bateau) dans les pavés principaux. Sélectionner le X dans le coin supérieur gauche de la barre ou faire un glissement vers la gauche au niveau de la barre Vessel Control (Commande du bateau) pour la fermer.



61754



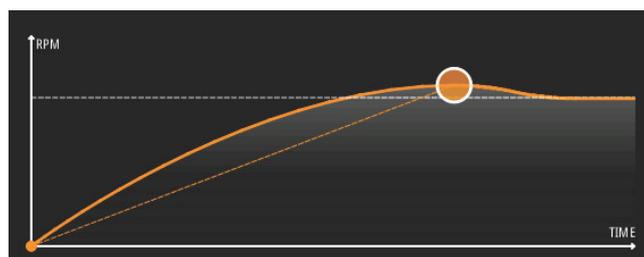
61755

Mode Smart Tow

Smart Tow

Smart Tow est un programme convivial permettant de gérer l'accélération du bateau et de cibler des régimes moteur pour tracter des skieurs nautiques, des bouées tractées et tout autre type d'équipement de sport nautique. Smart Tow permet d'éviter les problèmes d'accélération, comme les départs trop brusques, un dépassement ou une décélération trop importants, et permet de maintenir des vitesses cibles constantes. Sélectionner un profil, sélectionner activer, et placer la poignée de commande en position de pleins gaz, Smart Tow s'occupe du reste.

L'écran Smart Tow 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.



61785

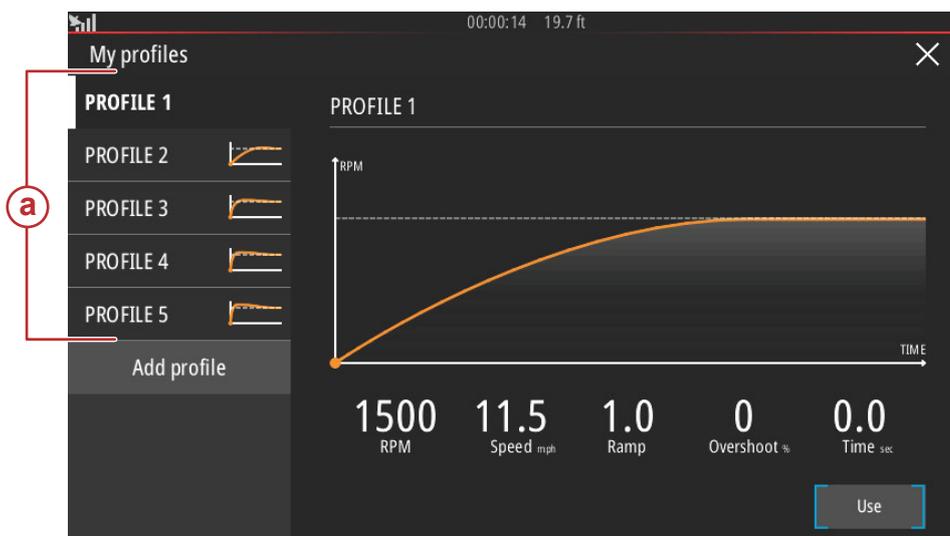
Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

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.

Caractéristiques

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. 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'utiliser le bouton rotatif.

Smart Tow propose cinq profils de lancement prédéfinis en usine, mais le pilote peut créer de nouveaux profils de lancement personnalisés. Les profils personnalisés sont très utiles lorsque les personnes à bord ont différents niveaux d'expérience avec les équipements de sport nautique. Le pilote a la possibilité de créer des lancements plus agressifs pour les skieurs nautiques expérimentés, ou des lancements plus doux pour les enfants ou les bouées tractables.



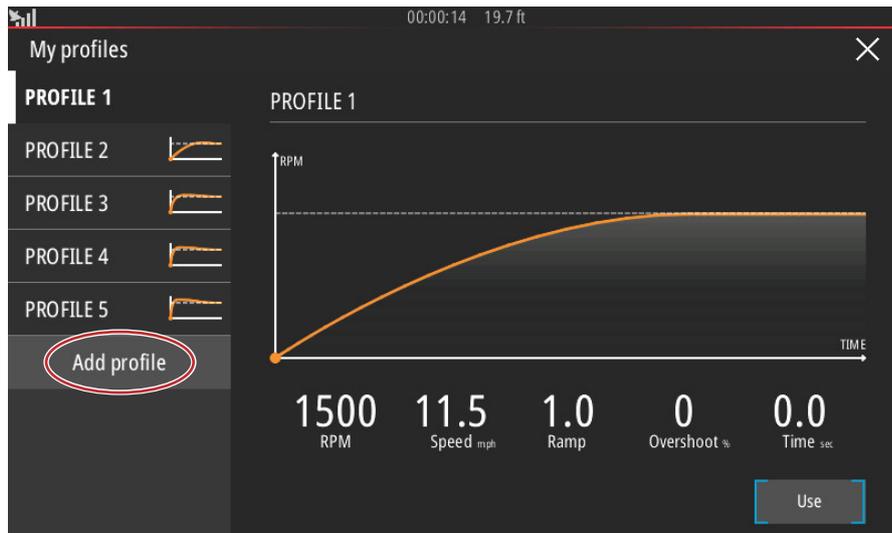
Il existe cinq champs de sélection pour chaque profil. Utiliser le bouton rotatif ou toucher pour modifier les sélections de profils.

- RPM and speed (Régime moteur et Vitesse). Le pilote peut ajuster le régime ou la vitesse en sélectionnant la zone de l'écran de données.
- Ramp (Rampe) correspond à la durée nécessaire au bateau pour atteindre le point de consigne.
- Overshoot (Dépassement) correspond au pourcentage au-delà du point de consigne atteint par le bateau.
- Time (Temps) correspond à l'intervalle de temps pendant lequel le bateau restera au-delà de la vitesse sélectionnée.



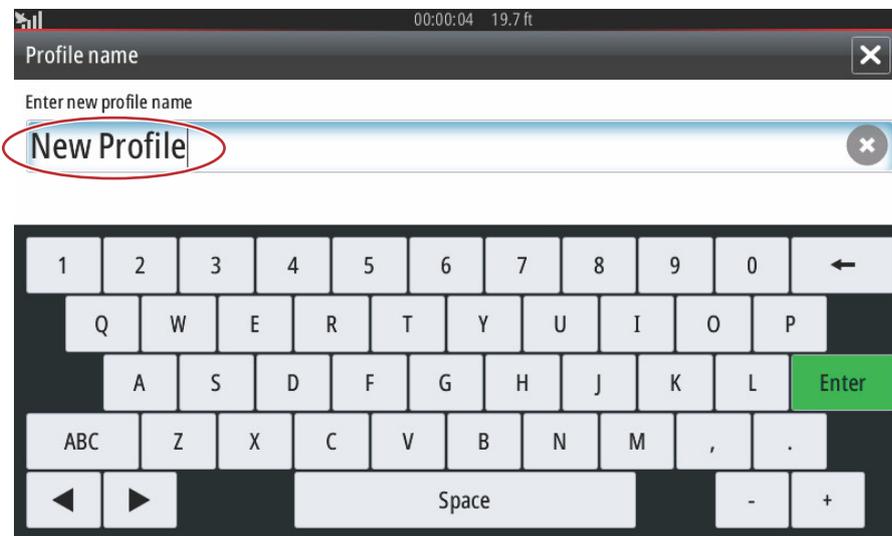
Les cinq champs de sélection pour créer un profil

Pour créer un nouveau profil, sélectionner Add profile (Ajouter un profil).



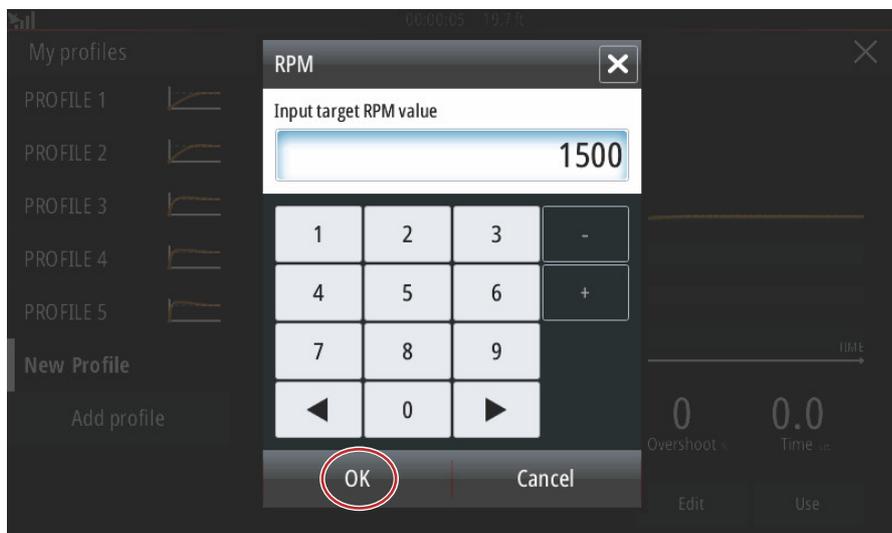
61788

En utilisant le clavier à l'écran, nommer le nouveau profil de lancement.



61789

Dans l'écran New Profile (Nouveau profil), le pilote a la possibilité de modifier chacun des cinq champs. Une fois toutes les sélections modifiées, sélectionner le bouton Use (Utiliser) afin d'utiliser le nouveau profil de lancement Smart Tow.



61790

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Pour activer un profil de lancement Smart Tow. Sélectionner l'option Enable (Activer) et placer les manettes des gaz en position de pleins gaz. Smart Tow s'occupe du reste.



Désactivation de Smart Tow

Pour quitter Smart Tow, sélectionner Disable (Désactiver). VesselView transfère le contrôle de l'accélération au pilote. Lorsque Smart Tow est activé, le fait de placer la manette des gaz en deçà de la vitesse cible a pour effet de réduire la vitesse du bateau. En revanche, la vitesse maximale du bateau ne dépassera pas la vitesse cible.



Mode Cruise Control (Régulateur de vitesse)

Cruise Control (Régulateur de vitesse)

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

- La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) est basée sur le régime moteur, sauf si le réseau CAN du bateau intègre un GPS Mercury Marine.
- Si le bateau est doté d'un GPS Mercury Marine, sa vitesse constitue le paramètre par défaut.
- Le pilote peut spécifier des points de consigne basés sur le régime moteur ou sur la vitesse. Le type d'option de régulateur de vitesse peut être modifié dans le menu Settings (Paramètres).

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

Activation du mode Cruise Control (Régulateur de vitesse)

Pour activer l'option Cruise autopilot (Pilote automatique du régulateur de vitesse), sélectionner l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) sur le côté gauche de l'écran.



61767

Sélectionner le pavé Cruise Control (Régulateur de vitesse) dans la barre Vessel Control (Commande du bateau).



61768

Sélectionner les flèches vers le haut ou vers le bas pour régler la vitesse souhaitée.



61769

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Lorsque la vitesse de croisière est réglée, sélectionner le pavé Enable (Activer) dans la barre du régulateur de vitesse. Placer les manettes de commande à distance en position de marche avant, et placer les manettes en position de pleins gaz. VesselView augmente la vitesse du bateau jusqu'à atteindre le point de consigne sélectionné par l'opérateur.



Lorsque le régulateur de vitesse est activé, l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) passe à l'orange, indiquant que le bateau est en mode de pilote automatique.



Le mode Cruise Control (Régulateur de vitesse) peut être désactivé en plaçant les manettes de commande à distance en position de point mort ou en sélectionnant le pavé Disable (Désactiver) en bas de la barre du régulateur de vitesse. Pour accéder au pavé Disable (Désactiver), sélectionner l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) sur le côté gauche de l'écran pour afficher la barre du régulateur de vitesse et l'option Disable (Désactiver).

Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne)

Commande de pêche à la traîne

Les plages de régimes du mode de pêche à la traîne varient en fonction de l'ensemble de propulsion, mais le régime moteur maximum pour tous les moteurs ou hors-bord est limité à 1 000 tr/min.

Pour activer l'option Troll (Pêche à la traîne), sélectionner l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) sur le côté gauche de l'écran.



Sélectionner le pavé Troll Control (Commande de pêche à la traîne) dans la barre Vessel Control (Commande du bateau).

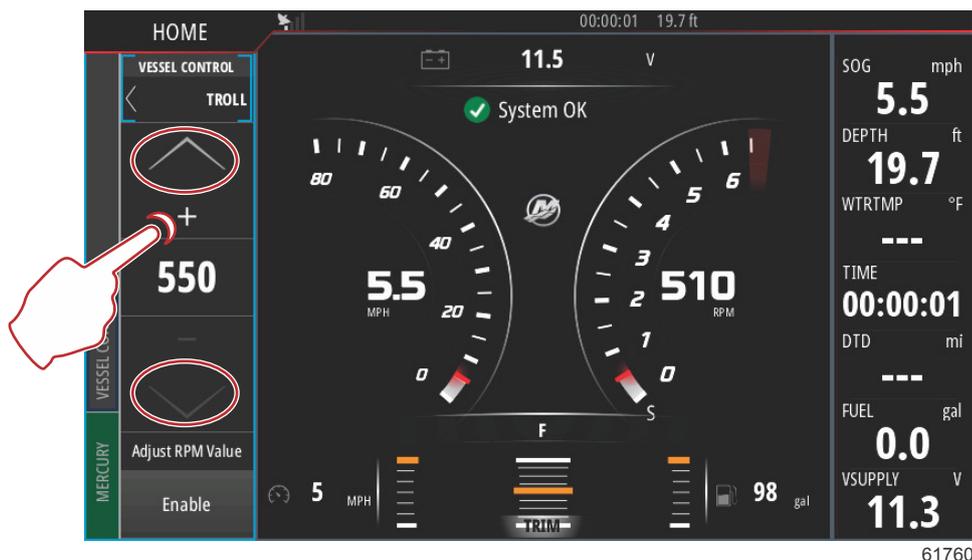


La transmission du bateau doit être en prise et l'accélérateur en position de ralenti. Si ces conditions ne sont pas respectées, une icône d'avertissement accompagnée d'un message indique au pilote la méthode pour rendre disponible la commande de pêche à la traîne.



Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Lorsque les positions de la transmission et de l'accélérateur sont respectées, la barre Vessel Control (Commande du bateau) affiche les options Troll Control (Commande de pêche à la traîne). Les flèches d'augmentation et de réduction apparaissent en grisé lorsque la valeur du régime moteur maximum ou minimum a été sélectionnée. Sélectionner les icônes + ou - à l'écran pour régler la valeur du régime moteur.



Une fois la valeur de régime moteur choisie, sélectionner le pavé Enable (Activer). Cette action active le mode de commande de pêche à la traîne, et le régime des moteurs augmente jusqu'à la valeur souhaitée.



Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

Le pavé Enable (Activer) passe à l'orange et affiche Disable (Désactiver). L'onglet Vessel Control (Commande du bateau) passe à l'orange et affiche un symbole d'avertissement accompagné du message Troll active (Pêche à la traîne activée).



61763

La barre Vessel Control (Commande du bateau) peut être réduite en mode de pêche à la traîne sans affecter la fonction de pilote automatique du mode de pêche à la traîne. Sélectionner la flèche dans le coin supérieur gauche de la barre Vessel Control (Commande du bateau) pour réduire la barre.



61764

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement du pilote automatique

L'écran principal repasse en taille normale et l'onglet Troll active (Pêche à la traîne activée) s'affiche en orange sur le côté gauche de l'écran.



61765

Pour désactiver la commande de pêche à la traîne, sélectionner l'onglet Troll Control (Commande de pêche à la traîne) pour afficher la barre d'option Troll Control (Commande de pêche à la traîne). Sélectionner Disable (Désactiver) pour désactiver Troll Control (Commande de pêche à la traîne).



61766

Section 4 - Configuration et étalonnages

Table des matières

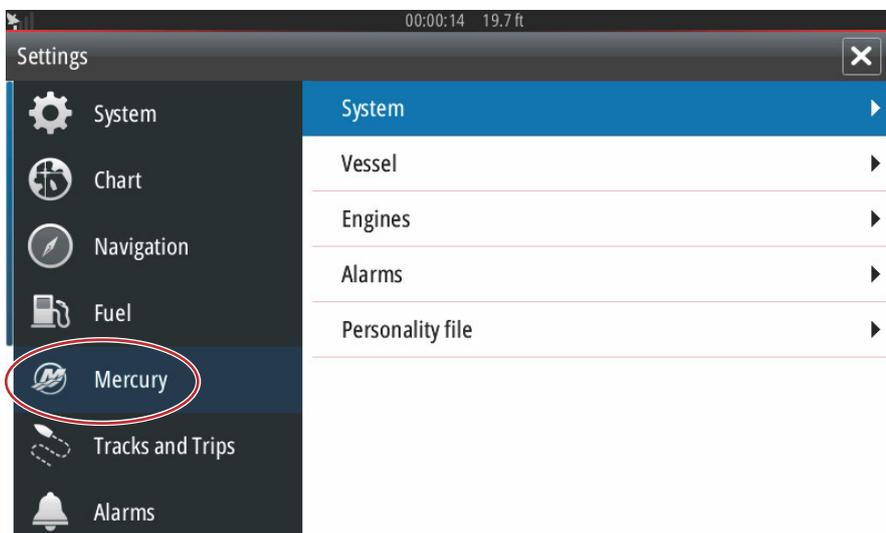
Paramètres du système.....	62	Sea Temp (Température de l'eau de mer).....	74
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	62	Paramètres des moteurs.....	74
Emplacements des barres et des dispositifs.....	62	Engines Shown (Moteurs illustrés).....	74
Assistant Installation.....	63	Engine Model (Modèle de moteur).....	75
Simulate (Simuler).....	63	Limits (Limites).....	76
Vessel settings (Paramètres du bateau).....	63	Supported Data (Données prises en charge).....	77
Tabs (Dérives).....	63	ECO Mode (Mode ECO).....	78
Réservoirs.....	65	Type Cruise/Smart Tow.....	79
Vitesse.....	66	Trim.....	79
Direction.....	70	Alarmes.....	80
Vessel Control (Commande du bateau).....	71	Réglage des alarmes.....	80
Cameras installed (Caméras installées).....	72	Personality File (Fichier personnalité).....	81
Genset Enabled (Genset activé).....	73	Export.....	81
Maintenance Notification (Notification d'entretien).....	73	Import (Importer).....	82

Paramètres du système

Navigation jusqu'au 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.

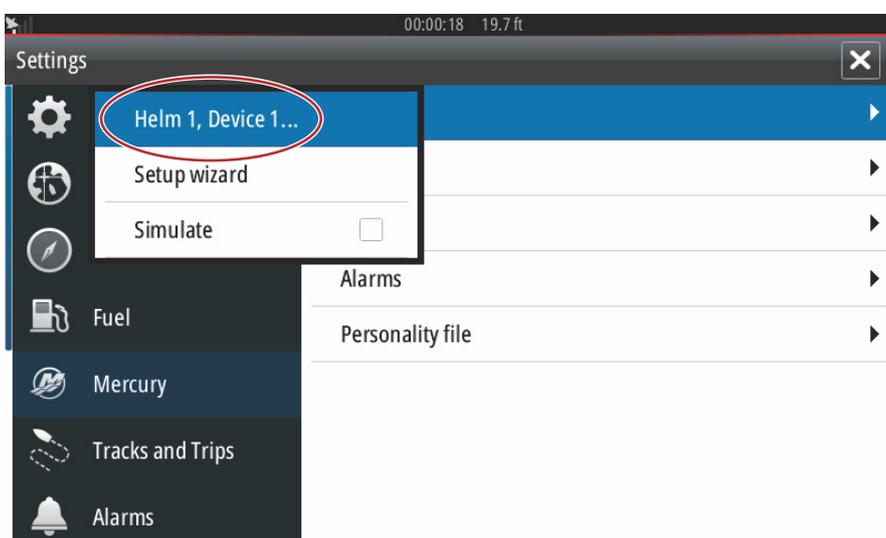
Le menu Settings (Paramètres) est accessible en faisant un glissement vers le bas depuis l'extérieur de l'écran sur la partie supérieure de l'écran. Ceci permet d'afficher la fenêtre System Controls (Commandes du système). Sélectionner le pavé Settings (Paramètres). Un menu s'affiche sur la partie gauche de l'écran. Sélectionner Mercury dans la liste d'options. La fenêtre des paramètres de VesselView contrôlés par la section Mercury de l'affichage multifonction s'affiche.



61655

Emplacements des barres et des dispositifs

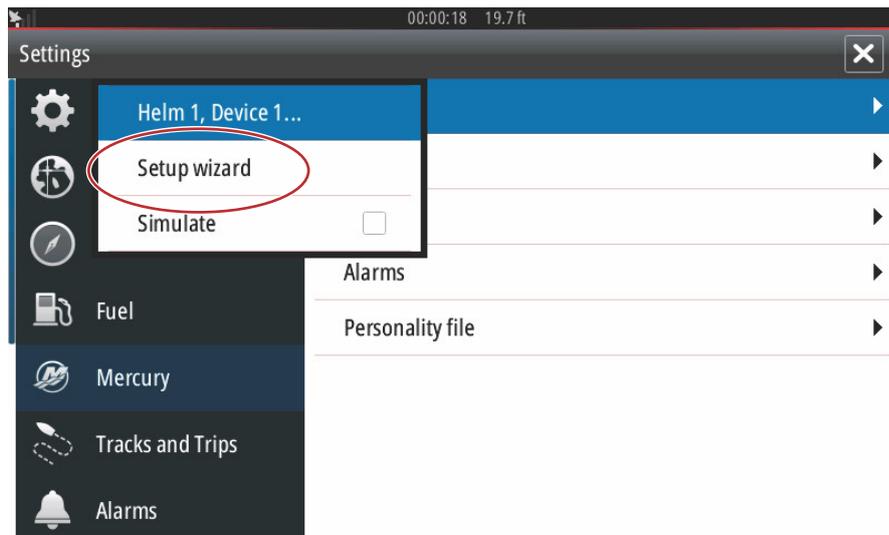
Dans le menu System Settings (Paramètres du système), le pilote a la possibilité de définir l'emplacement et le nombre de dispositifs VesselView. Cette fonction est très utile lorsque le bateau est équipé de plusieurs dispositifs VesselView. Le fait d'assigner des emplacements de barres et des numéros de dispositif uniques évite les erreurs de communication sur le réseau de contrôle.



61656

Assistant Installation

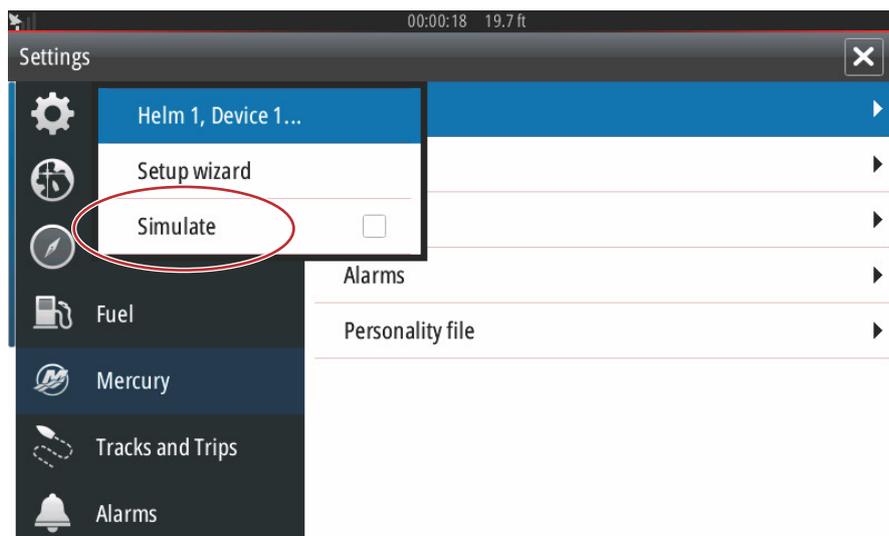
L'Assistant Installation est décrit dans la Section 2. Des modifications à l'Assistant Installation peuvent être apportées à tout moment en accédant au programme par l'intermédiaire de ce menu.



61657

Simulate (Simuler)

L'option Simulate (Simuler) est utilisée par le revendeur, pour illustrer aux clients les caractéristiques de l'affichage. Lorsque l'unité est en mode Simulate (Simuler), les données affichées à l'écran ne doivent pas être utilisées comme informations de navigation. Toutes les données affichées en mode Simulate (Simuler) sont générées de façon aléatoire.



61658

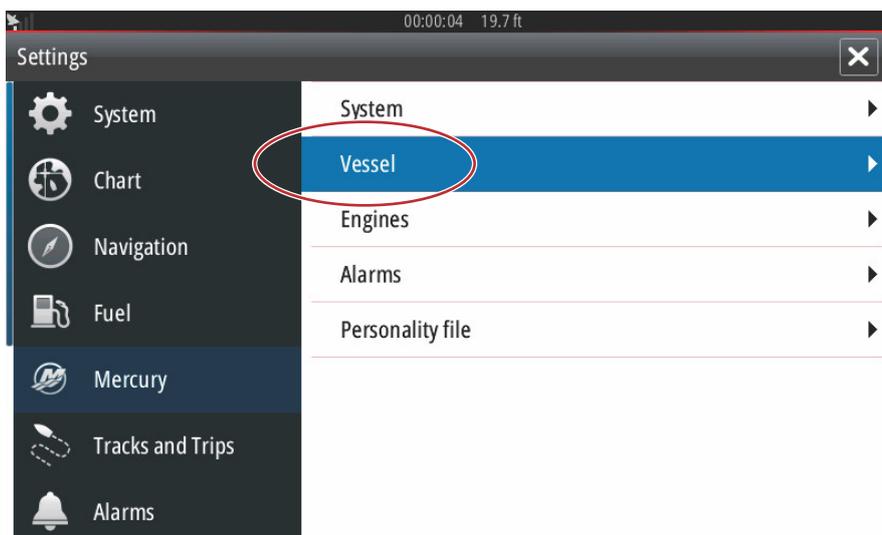
Vessel settings (Paramètres du bateau)

Tabs (Dérives)

Le menu Settings (Paramètres) est accessible en faisant un glissement depuis le bas hors de l'écran sur la partie supérieure de l'écran. Ceci permet d'afficher la fenêtre System Controls (Commandes du système). Sélectionner le pavé Settings (Paramètres). Un menu s'affiche sur la partie gauche de l'écran. Sélectionner Mercury dans la liste d'options. La fenêtre des paramètres de VesselView contrôlés par la section Mercury de l'affichage multifonction s'affiche.

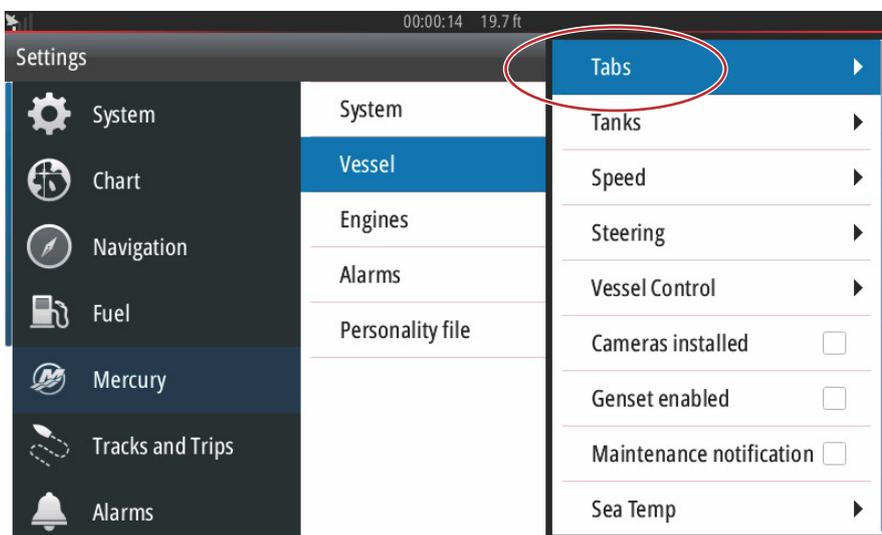
Section 4 - Configuration et étalonnages

Sélectionner l'option Vessel settings (Paramètres du bateau).



61659

Sélectionner l'option Tabs (Dérives).

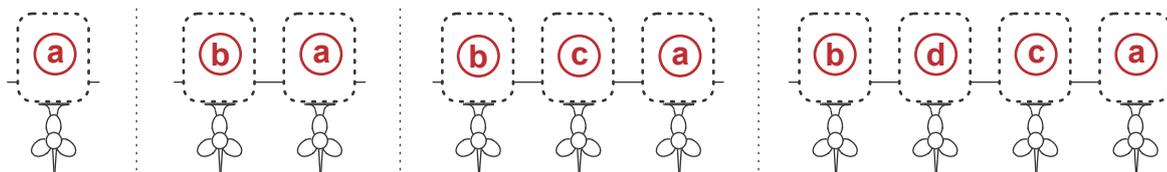


61660

La configuration des dérives permet au pilote d'afficher la position des dérives à l'écran en sélectionnant la case à cocher Show (Afficher). L'option Source permet de sélectionner le moteur hors-bord ou l'embase transférant les données des capteurs de dérive sur le réseau.

Les données des capteurs de dérives sont transmises par l'un des hors-bord ou l'une des dérives montés sur le bateau. Utiliser l'illustration suivante pour déterminer la sélection appropriée.

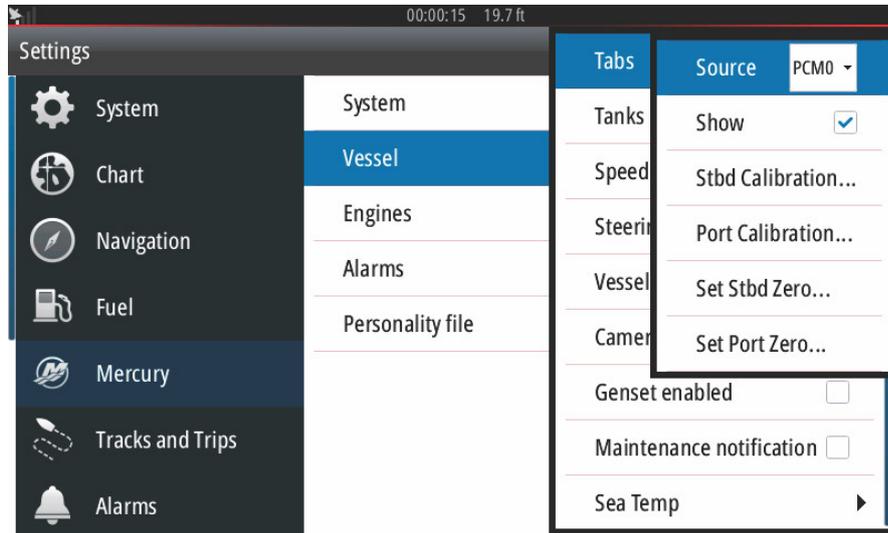
Outre les sélections de PCM, il existe des options permettant de sélectionner le module d'interface TAB – dérive ou le module TVM – vecteur de poussée, de transmettre les données des dérives à VesselView.



60056

Options d'affectation des embases

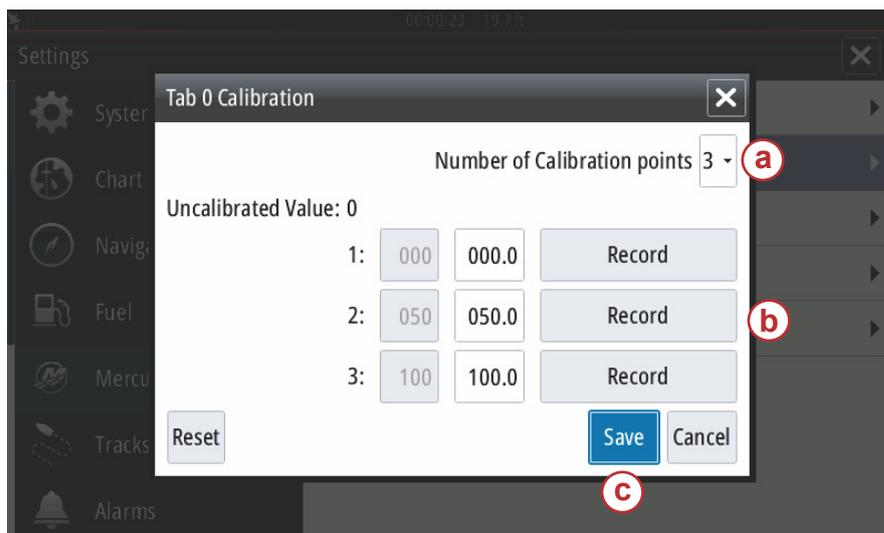
- a** - PCM0 = tribord ou extérieur tribord
- b** - PCM1 = bâbord ou extérieur bâbord
- c** - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d** - PCM3 = intérieur bâbord



61661

L'étalonnage des dérives permet au pilote de placer les dérives dans leur position la plus haute et la plus basse et d'enregistrer les pourcentages. Cela est utile pour déterminer la vraie position à 0° des dérives, point auquel les dérives sont parallèles avec le fond du bateau. Les dérives correctement étalonnées affichent une position précise de leurs curseurs à l'écran.

Pour étalonner les dérives, placer la dérive parallèlement à la coque, et noter la valeur qui correspondra au vrai 0 % pour la dérive. Abaisser complètement la dérive, et noter la valeur qui correspondra au vrai 100 % pour la dérive. Sélectionner Save (Enregistrer) pour enregistrer les nouvelles données d'étalonnage des dérives.



61669

- a - Sélectionner le nombre de points d'étalonnage souhaité.
- b - Placer les dérives conformément aux besoins de l'enregistrement.
- c - Sélectionner Save (Enregistrer) pour enregistrer l'étalonnage.

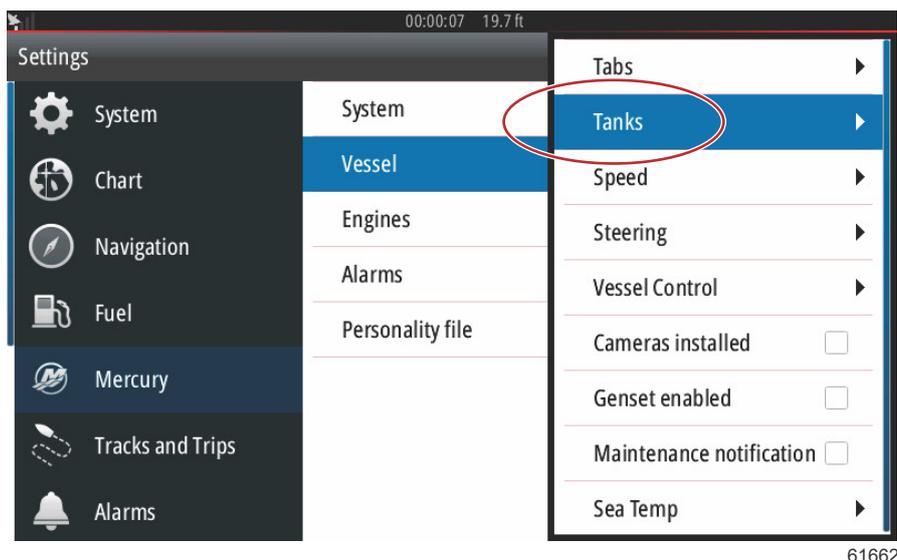
Le moteur hors-bord ou l'embase configuré sur zéro correspond à la position réelle de la dérive affichant 0 % à l'écran. Le pilote peut déterminer à quel point le bateau navigue à plat sur l'eau. Dans cette position, les dérives peuvent se trouver à un certain pourcentage d'angle vers le bas. L'option Set to Zero (Régler à zéro) permet au pilote de configurer la position où le bateau semble le plus à plat à une valeur indiquant 0 % sur l'instrument. Par exemple, si le bateau navigue à plat avec une position des dérives à 10 %, VesselView affiche la valeur 0. En deçà de 10 %, il affiche des valeurs négatives.

Réservoirs

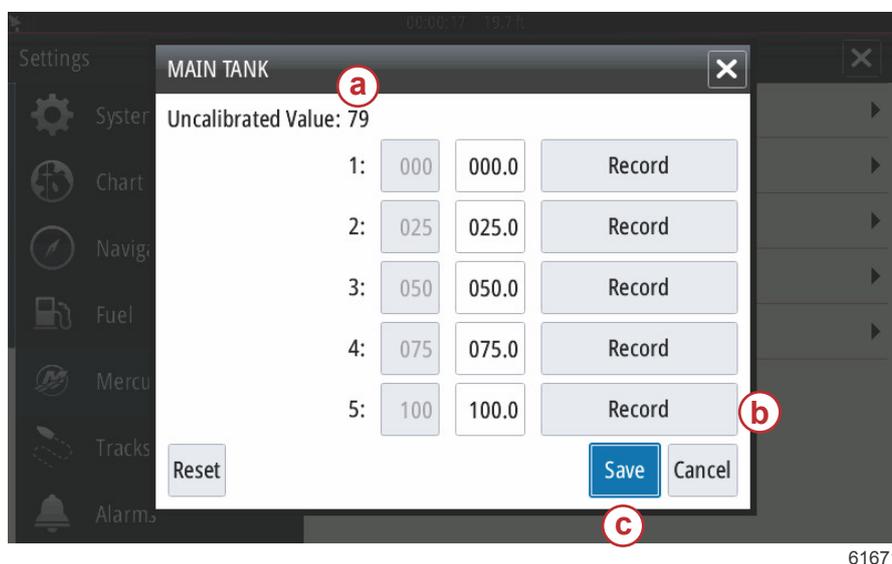
La configuration des réservoirs s'effectue par l'intermédiaire de l'Assistant Installation, mais des modifications et des paramètres supplémentaires peuvent être contrôlés à tout moment par l'intermédiaire du menu Tanks (Réservoirs).

Section 4 - Configuration et étalonnages

La configuration et l'étalonnage des réservoirs permettent de sélectionner le type de réservoir, la capacité du réservoir et la méthode d'étalonnage pour les réservoirs.



Étalonnage des réservoirs : Il existe de nombreuses situations dans lesquelles l'étalonnage d'un réservoir est nécessaire, notamment pour les réservoirs de forme atypique, les réservoirs à fond en V, les réservoirs à parois étagées, voir l'aspect du réservoir lorsque le bateau est à l'eau. Les flotteurs et les sondes peuvent transmettre des données erronées au pilote, à l'origine de problèmes liés au carburant ou aux volumes. La méthode la plus précise pour réaliser l'étalonnage des réservoirs est de commencer par un réservoir vide de contenance connue. Remplir un quart de la contenance et noter la position du flotteur ou de la sonde. Répéter cette procédure par incréments d'un quart, en notant la position du flotteur ou de la sonde à chaque étape, jusqu'à ce que le réservoir soit plein. L'étalonnage d'un réservoir permet au pilote d'afficher les valeurs de contenance d'un réservoir, du plein jusqu'au vide. Lorsqu'un réservoir est affiché en surbrillance, sélectionner le flèche à droite de l'onglet pour activer l'écran d'étalonnage. Les paramètres par défaut se trouvent dans la seconde colonne et peuvent être sélectionnés. Dans l'exemple suivant, il est avéré que le réservoir est plein, mais une valeur de 79 pour cent du plein est relevée. Sélectionner le bouton d'enregistrement dans la ligne 100 pour cent. VesselView considère désormais que cette valeur de 79 pour cent correspond au plein, et ajuste les valeurs de moitié de contenance et de vide en conséquence. Lorsque le niveau d'un réservoir est connu par le pilote, l'étalonnage du réservoir peut être utilisé pour corriger la valeur affichée par la jauge pour correspondre au volume connu à tout moment.



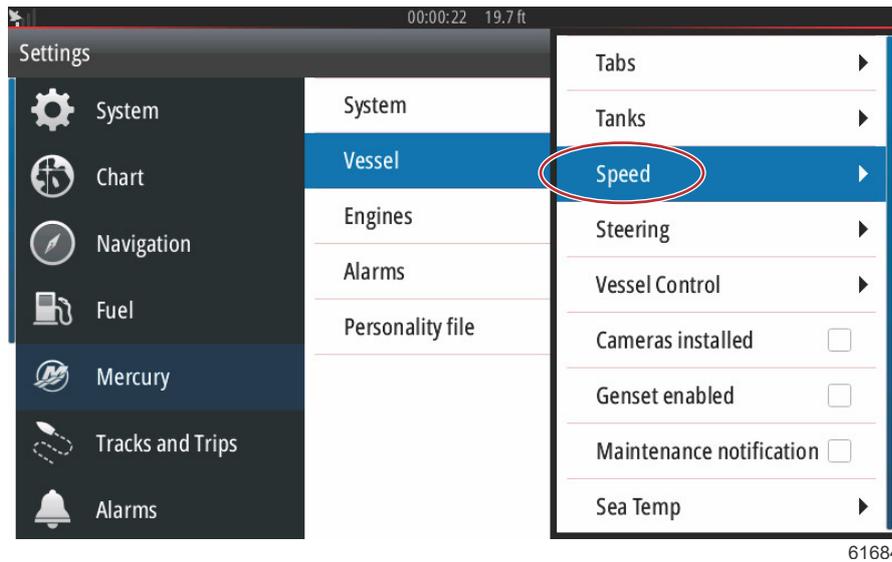
- a** - Valeur du plein actuelle avant étalonnage
- b** - Champs d'enregistrement des étalonnages
- c** - Enregistrement des données actuelles d'étalonnage

Une fois l'étalonnage effectué, sélectionner Save (Enregistrer) ; l'unité retourne à l'écran de navigation.

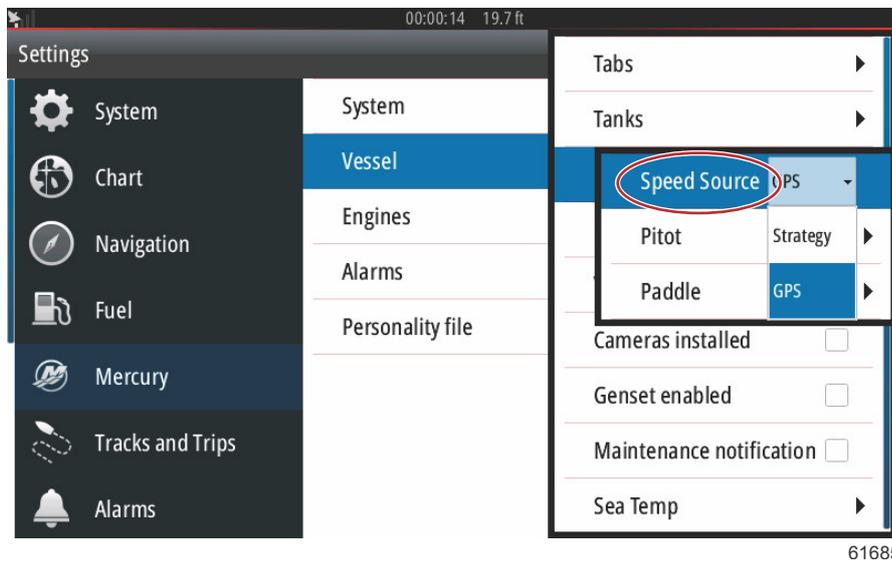
Vitesse

Les paramètres de vitesse permettent au pilote de sélectionner le type de capteur ou de sonde transmettant les données de vitesse à VesselView.

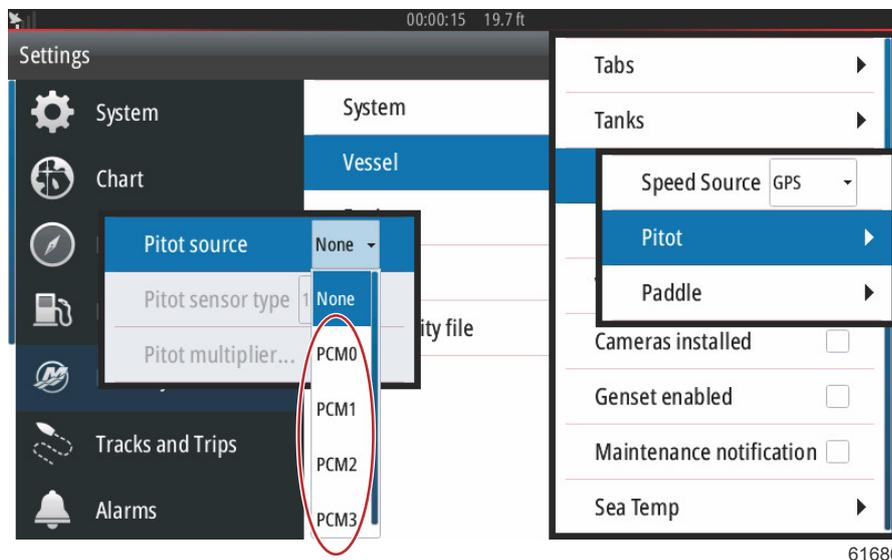
Les paramètres de vitesse peuvent être configurés à l'aide de ce menu.

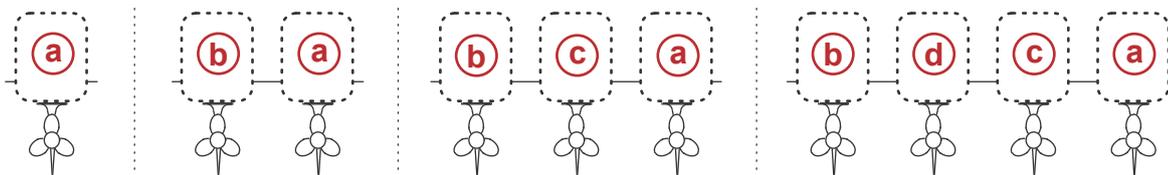


La source de vitesse dispose d'une option de sélection d'un GPS et d'une source GPS, du réseau CAN P ou CAN H. Il est également possible de sélectionner une stratégie utilisant un capteur Pitot et/ou une roue radiale. Le choix des options Pitot ou roue radiale permet d'afficher la sélection des sources.



Les données du capteur Pitot sont transmises par l'un des moteurs hors-bords ou l'une des embases équipant le bateau. Utiliser les illustrations suivantes pour déterminer la sélection appropriée.





60056

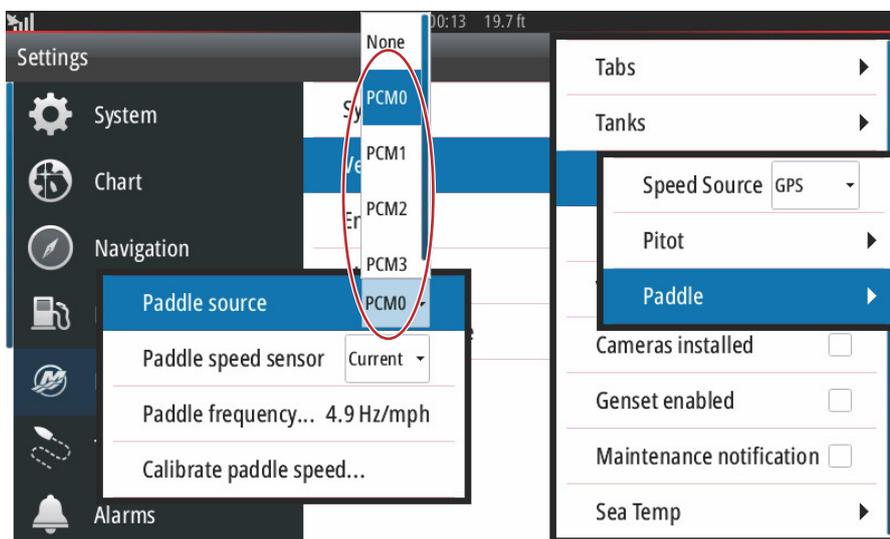
Options d'affectation des embases

- a** - PCM0 = tribord ou extérieur tribord
- b** - PCM1 = bâbord ou extérieur bâbord
- c** - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d** - PCM3 = intérieur bâbord

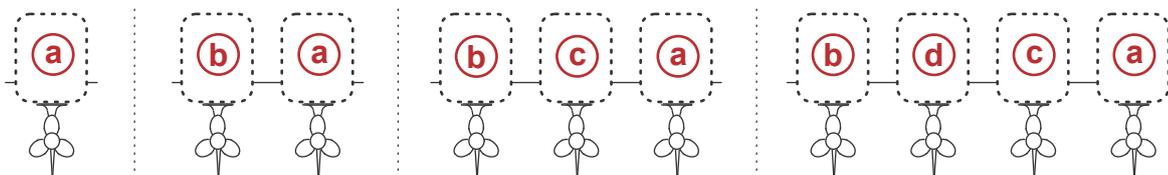
Les options pour le type Pitot incluent 100 psi et 200 psi. L'option 200 psi s'applique uniquement aux modèles de moteurs hors-bords Mercury Racing.

Le multiplicateur Pitot utilise 1,00 comme paramètre par défaut et peut être augmenté ou réduit pour corriger les relevés d'affichage surestimant ou sous-estimant la vitesse. Pour un relevé sous-estimant la vitesse, augmenter le multiplicateur Pitot dans la fenêtre du multiplicateur et saisir une valeur en utilisant le clavier numérique à l'écran. Pour un relevé surestimant la vitesse, réduire le multiplicateur Pitot dans la fenêtre du multiplicateur et saisir une valeur en utilisant le clavier numérique à l'écran.

Sélectionner le moteur hors-bord ou l'embase qui transmettra les données de la roue radiale à VesselView. Utiliser les illustrations suivantes pour déterminer la sélection appropriée.



61687



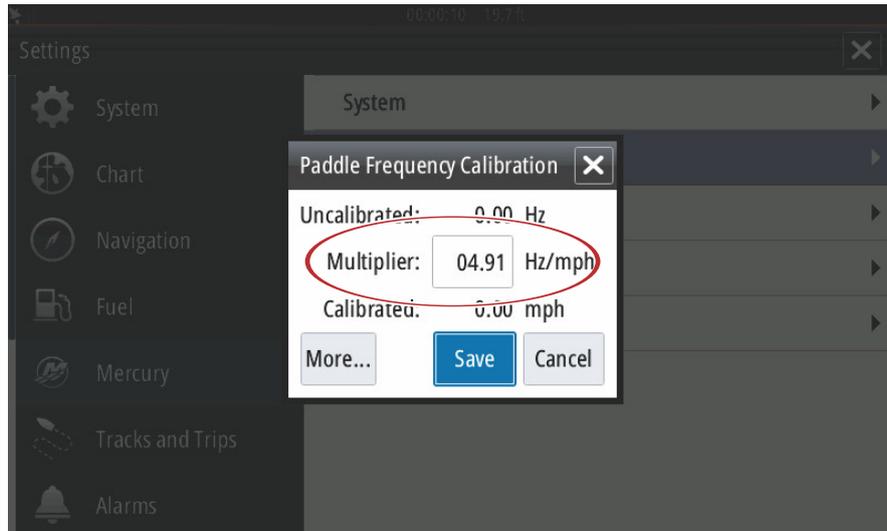
60056

Options d'affectation des embases

- a** - PCM0 = tribord ou extérieur tribord
- b** - PCM1 = bâbord ou extérieur bâbord
- c** - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d** - PCM3 = intérieur bâbord

Le type de roue radiale peut être sélectionné en tant que Legacy (Hérité) ou Current (Actuel) en fonction du modèle utilisé sur le bateau.

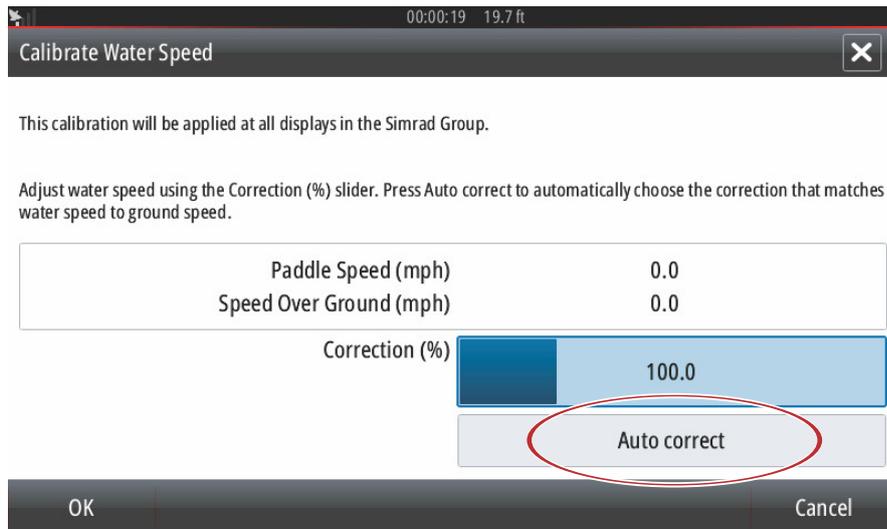
La fréquence de la roue radiale peut être modifiée pour correspondre aux spécifications de différents capteurs. La fréquence du capteur de vitesse de la roue radiale fournie par Mercury Marine est de 4,9 Hz par mile ou 5,7 Hz par nœud. Consulter les instructions fournies avec la roue radiale pour les informations spécifiques à la sortie de fréquence de la roue radiale. Sélectionner la fenêtre du multiplicateur et saisir une valeur en utilisant le clavier numérique à l'écran. La sélection de l'option Auto correct (Correction automatique) permet de synchroniser la roue radiale avec la sortie du GPS. Il est également possible d'utiliser la barre de défilement pour obtenir le même résultat.



61688

L'étalonnage de la roue radiale s'effectue en utilisant le dispositif GPS pour aider le pilote à régler la valeur de la roue radiale. L'utilisation du curseur permet au pilote d'augmenter ou de réduire les données du capteur de roue radiale.

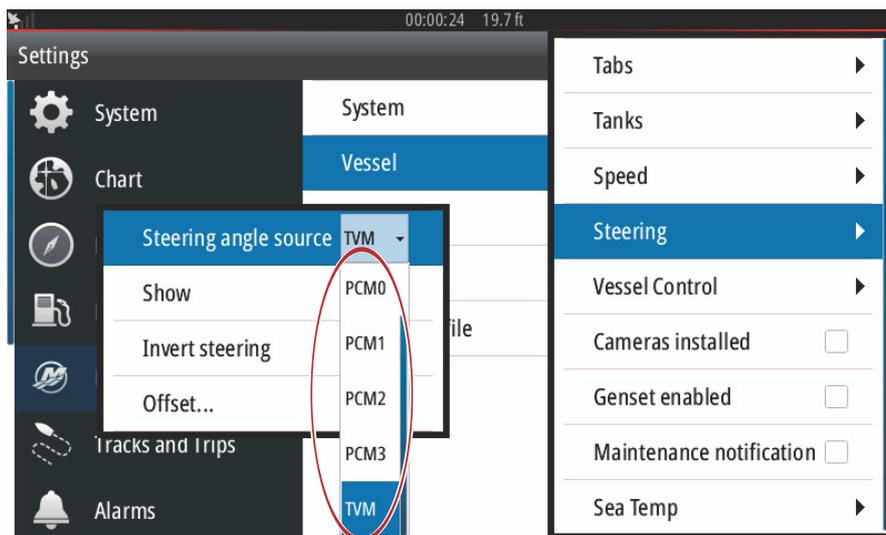
La sélection de l'option Auto correct (Correction automatique) permet de synchroniser la roue radiale avec la sortie du GPS (si installé sur le réseau). Il est également possible d'utiliser la barre de défilement pour obtenir le même résultat.



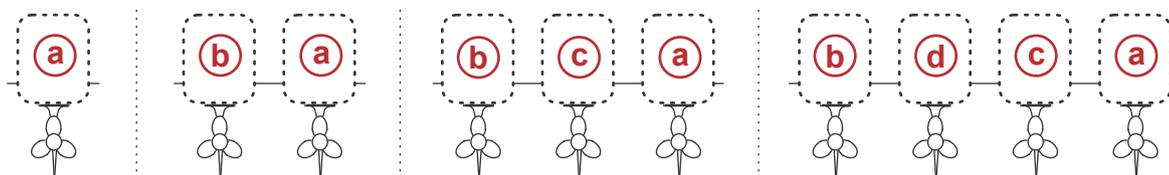
61689

Direction

Les données de source de la direction peuvent être prises par l'intermédiaire du PCM ou du TVM, module de vecteur de poussée, avec l'option d'afficher les données à l'écran, d'inverser l'entrée de la direction et de déterminer un degré de décalage de la direction.



61697

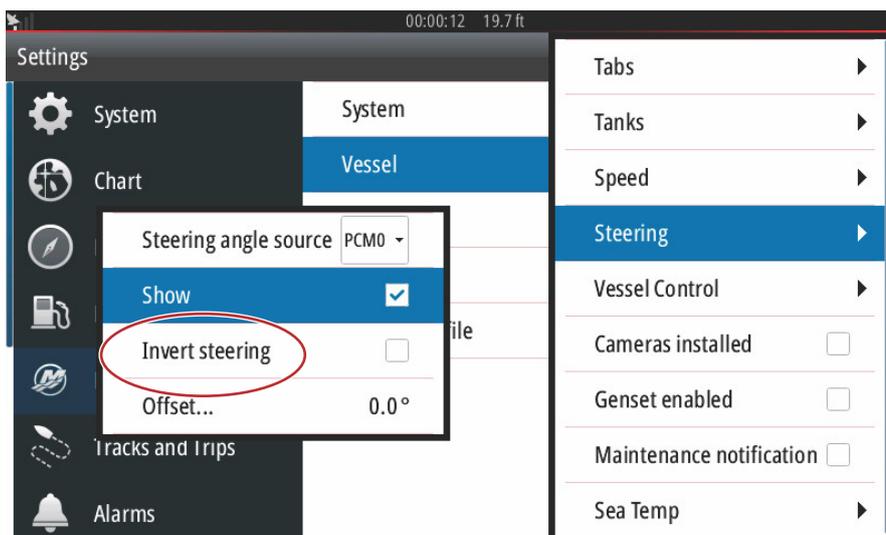


60056

Options d'affectation des embases

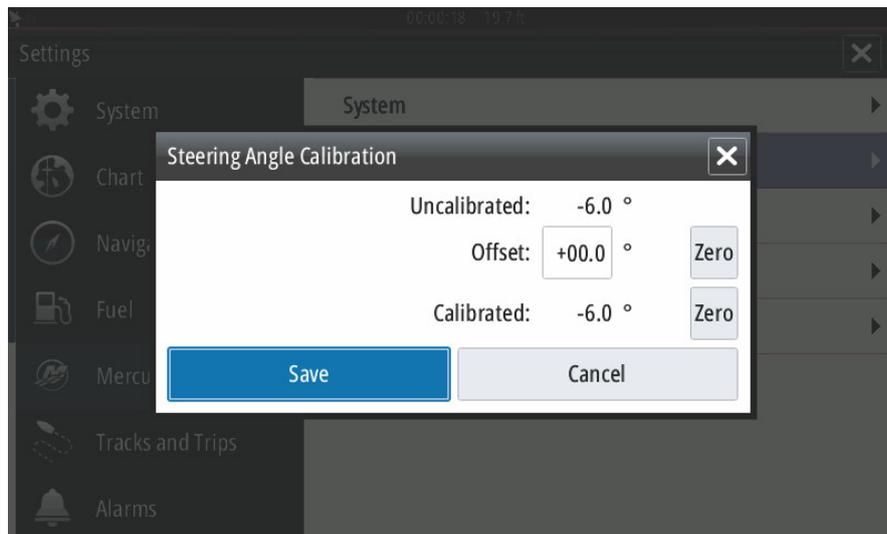
- a - PCM0 = tribord ou extérieur tribord
- b - PCM1 = bâbord ou extérieur bâbord
- c - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d - PCM3 = intérieur bâbord

L'option d'inversion de la direction est utile lorsqu'un dispositif VesselView est orienté vers l'arrière. Dans ce cas, les données de la direction correspondent au sens d'observation du pilote.



61698

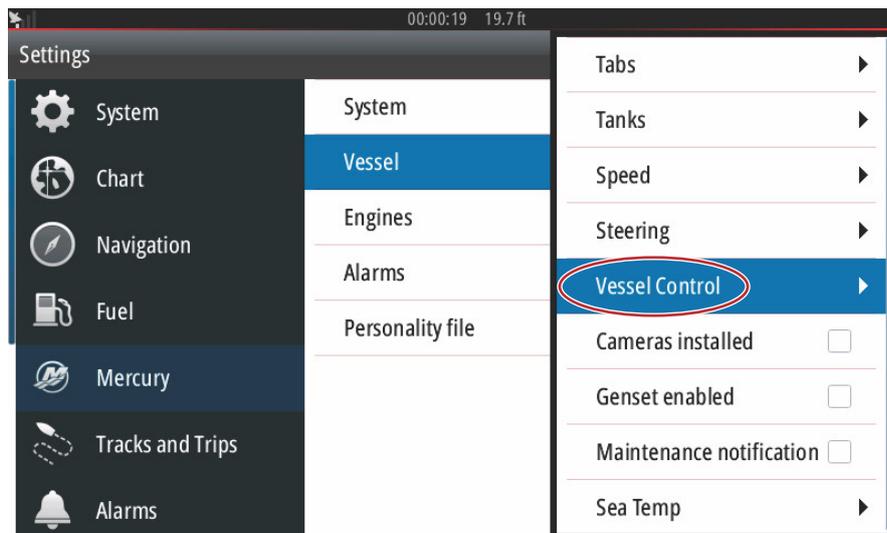
Le décalage de la direction est utilisé pour aligner le moteur hors-bord, la transmission en Z ou le moteur inboard sur le zéro degré. Lorsque l'embase est positionnée perpendiculairement à la coque, l'angle de direction affiché à l'écran peut ne pas correspondre à celui du capteur de direction monté sur l'embase. Pour ajuster cet écart, sélectionner la fenêtre Offset (Décalage). La boîte de dialogue Steering Angle Calibration (Étalonnage de l'angle de direction) s'affiche. Appuyer sur le bouton Zero (Zéro) de la ligne Calibrated (Étalonné) pour appliquer le décalage. Noter que le décalage ne varie pas sur l'écran d'affichage tant que le bouton Save (Enregistrer) n'a pas été sélectionné.



61699

Vessel Control (Commande du bateau)

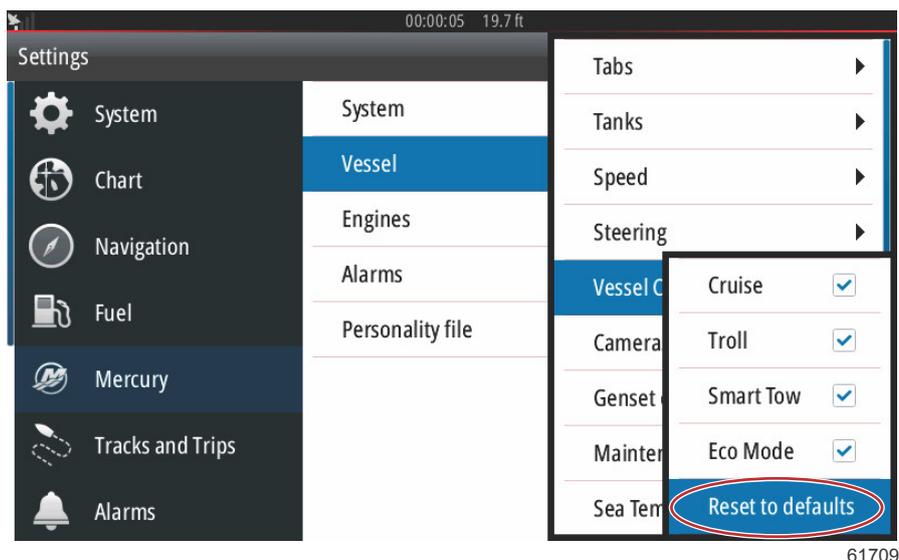
Les paramètres Vessel Control (Commande du bateau) permettent au pilote d'activer la sélection des fonctions du pilote automatique.



61700

Section 4 - Configuration et étalonnages

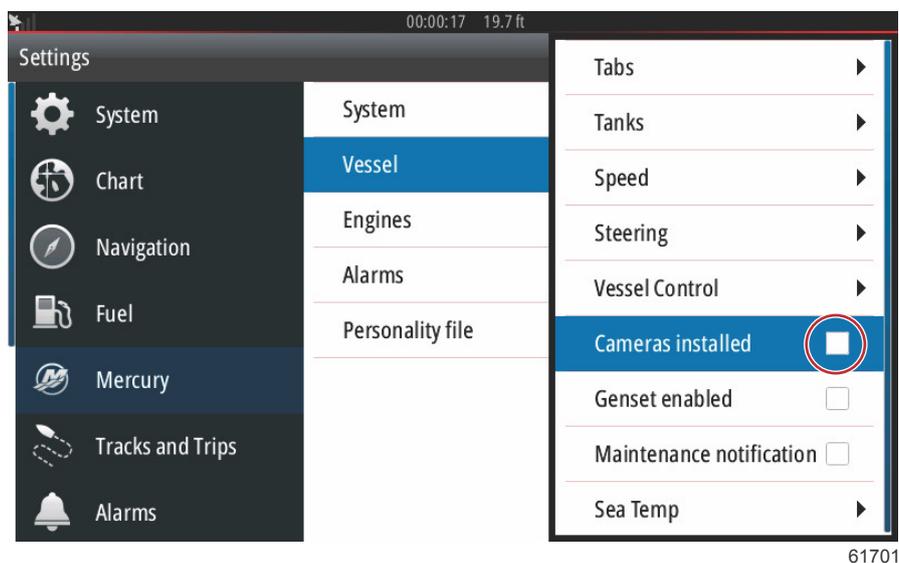
Les fonctions du pilote automatique sélectionnables sont Cruise (Régulateur de vitesse), Troll (Pêche à la traîne), Smart Tow et ECO Mode (Mode économie). L'option Reset to defaults (Rétablir les paramètres par défaut) permet de désactiver la plupart des fonctions du pilote automatique indisponibles en fonction du groupe de propulsion équipant le bateau sélectionné dans l'Assistant Installation.



REMARQUE : Si l'option Reset to defaults (Rétablir les paramètres par défaut) est sélectionnée, toutes les cases sont décochées et le moteur ne prend plus en charge les fonctions du pilote automatique de VesselView.

Cameras installed (Caméras installées)

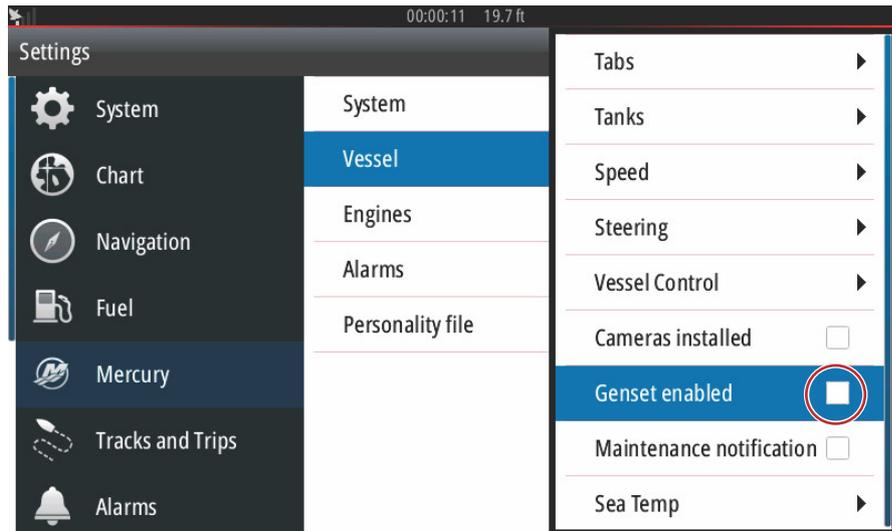
Les caméras installées permettent à l'utilisateur de visualiser des sources vidéo ou caméras sur l'écran de VesselView. VesselView prend en charge deux canaux vidéo. Il est possible de ne sélectionner qu'un canal, ou d'afficher alternativement les sources des caméras disponibles à l'écran. La durée d'affichage peut aller de 5 à 120 secondes. L'affichage peut être optimisé en ajustant les paramètres vidéo. Ces réglages sont individuels pour chaque source.



IMPORTANT : Si le bateau n'est pas équipé de caméras, vérifier que cette option n'est pas sélectionnée. Dans certains cas, VesselView peut subir des interruptions dans l'affichage des données si la case Cameras installed (Caméras installées) est cochée et que VesselView ne peut pas localiser les sources caméras.

Genset Enabled (Genset activé)

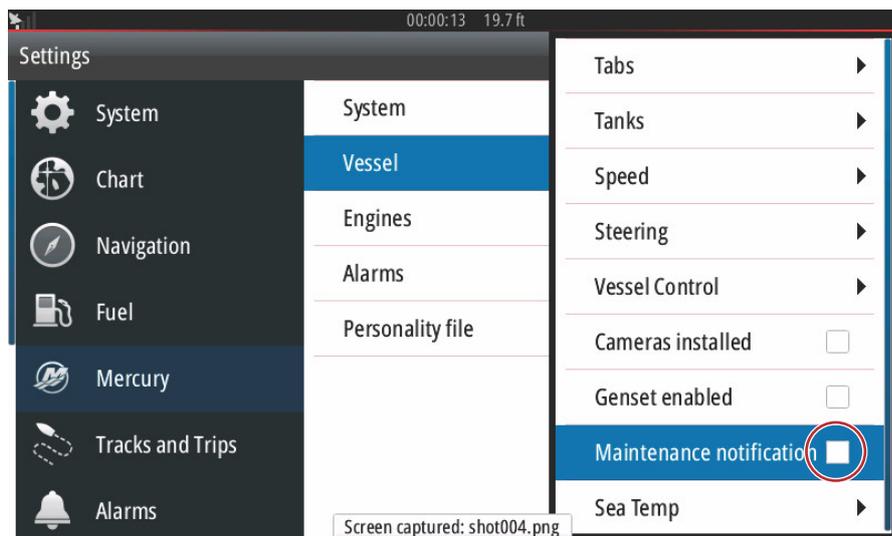
L'option Genset Enabled (Genset activé) permet à VesselView de rechercher les données Genset sur le réseau.



61702

Maintenance Notification (Notification d'entretien)

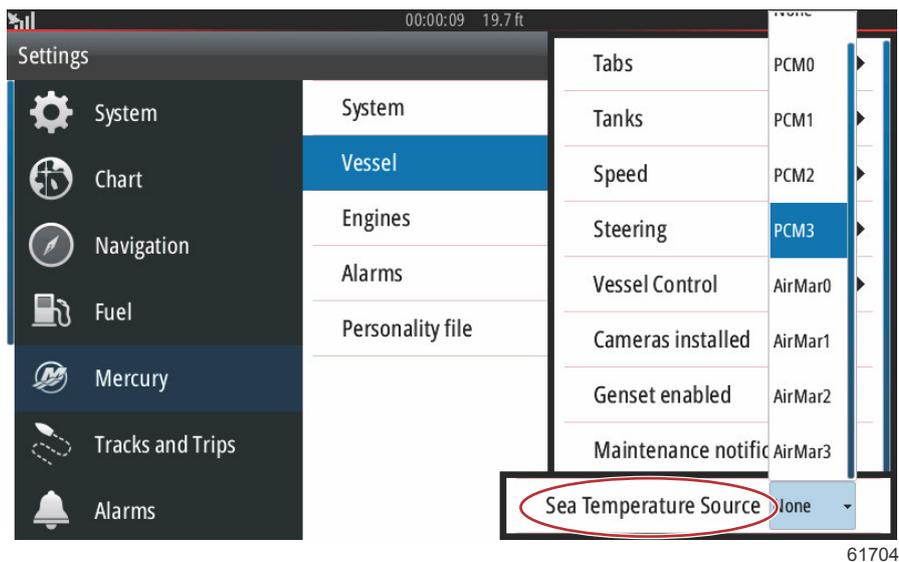
La case à cocher Maintenance Notification (Notification d'entretien) permet à VesselView d'afficher à l'écran les fenêtres contextuelles des entretiens programmés.



61703

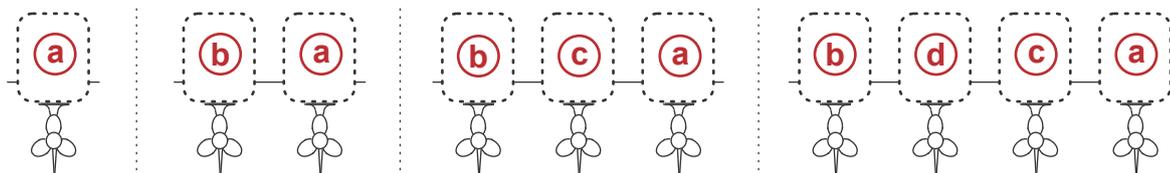
Sea Temp (Température de l'eau de mer)

Il est possible de sélectionner l'option Sea Temp Source (Source de température de l'eau de mer) en choisissant le moteur qui transmettra les données ou en sélectionnant le capteur approprié dans la liste.



61704

L'image suivante illustre l'emplacement physique des PCM.



60056

Emplacement des PCM

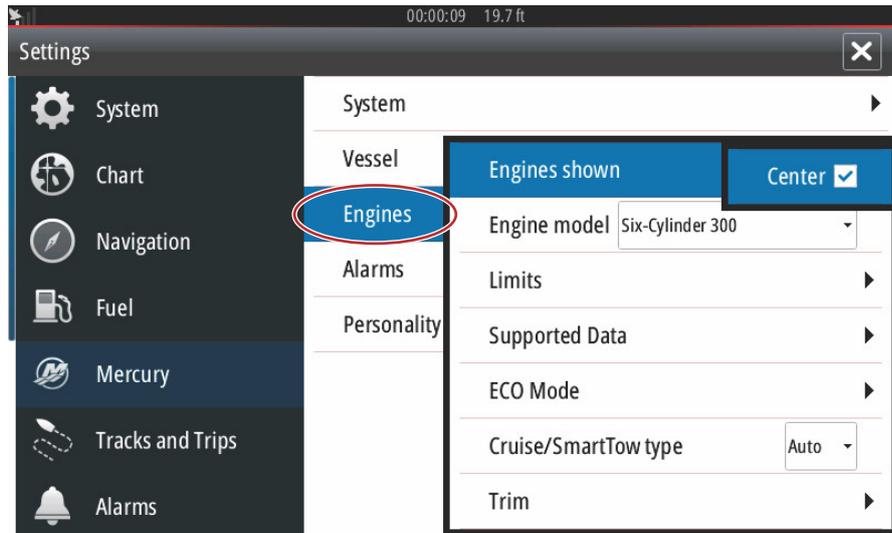
- a** - PCM0 = tribord ou extérieur tribord
- b** - PCM1 = bâbord ou extérieur bâbord
- c** - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d** - PCM3 = intérieur bâbord

Paramètres des moteurs

Engines Shown (Moteurs illustrés)

Le menu Settings (Paramètres) est accessible en faisant un glissement vers le bas depuis l'extérieur de l'écran sur la partie supérieure de l'écran. Ceci permet d'afficher la fenêtre System Controls (Commandes du système). Sélectionner le pavé Settings (Paramètres). Un menu s'affiche sur la partie gauche de l'écran. Sélectionner Mercury dans la liste d'options. La fenêtre des paramètres de VesselView contrôlés par la section Mercury de l'affichage multifonction s'affiche.

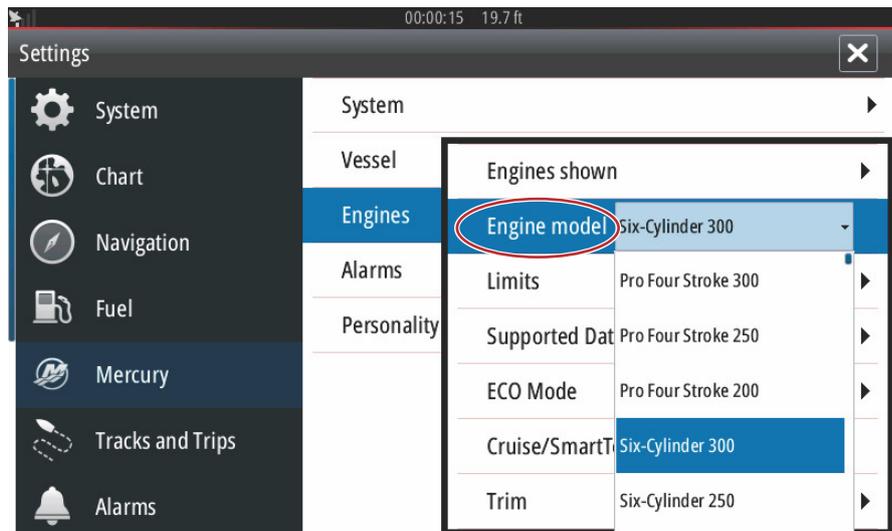
L'option Engines Shown (Moteurs illustrés) est prise en charge par le processus de l'Assistant Installation, mais les options d'affichage peuvent être modifiées à tout moment dans le menu Engines Settings (Paramètres des moteurs). VesselView peut afficher jusqu'à quatre moteurs, en fonction du nombre de moteurs sélectionné au cours du processus de l'Assistant Installation. L'opérateur a la possibilité de sélectionner les moteurs à afficher. Cocher ou décocher les moteurs pour déterminer les moteurs à afficher sur VesselView.



61672

Engine Model (Modèle de moteur)

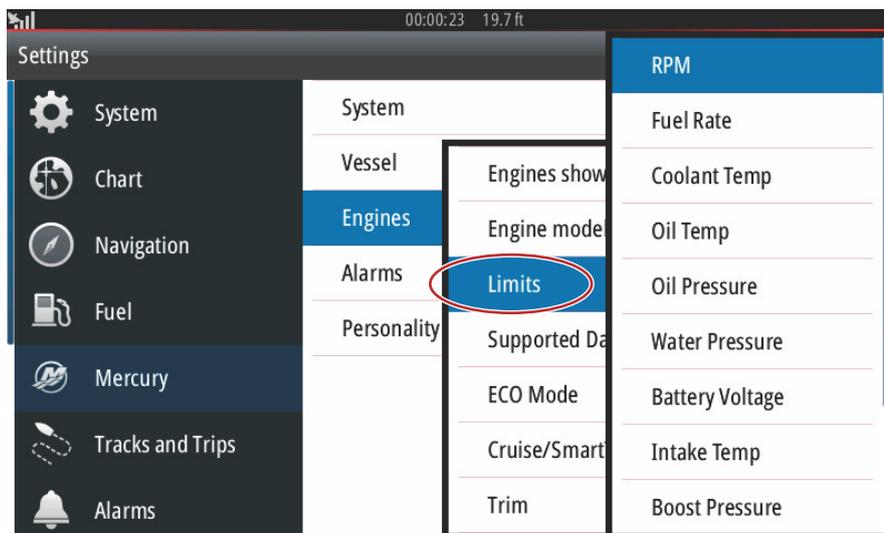
La sélection du modèle de moteur permet à l'utilisateur de modifier les descriptions des ensembles de propulsion. L'option de modèle de moteur est prise en charge par l'assistant de configuration, mais il est possible d'apporter des modifications à tout moment. Toute modification effectuée ici est susceptible de rendre d'autres paramètres et options indisponibles dans VesselView.



61673

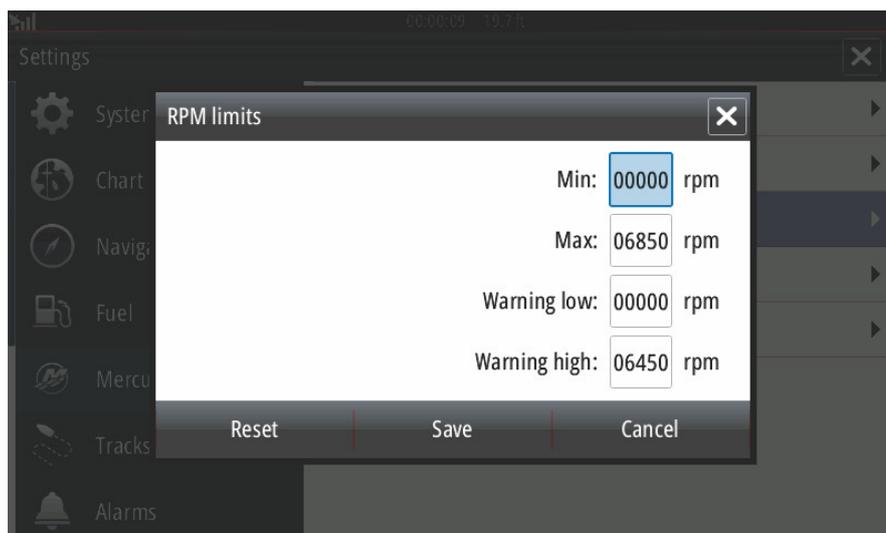
Limits (Limites)

L'option Limits (Limites) permet de configurer des plages spécifiques pour de nombreux paramètres de données moteur, notamment le régime moteur, la température du liquide de refroidissement, la température de l'huile, la tension de batterie et la pression de suralimentation. Les modifications apportées à ces limites n'affectent pas le ou les moteurs, ni le programme Engine Guardian de Mercury. Les limites réelles du moteur sont déterminées par le module de gestion du moteur programmé en usine.



61674

L'image suivante illustre un écran typique de l'option Engine Limits.



61675

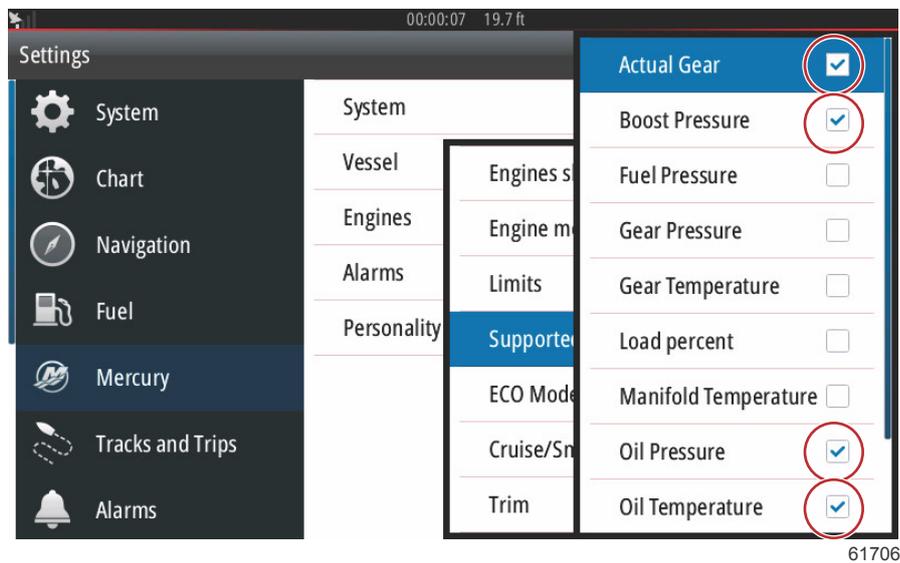
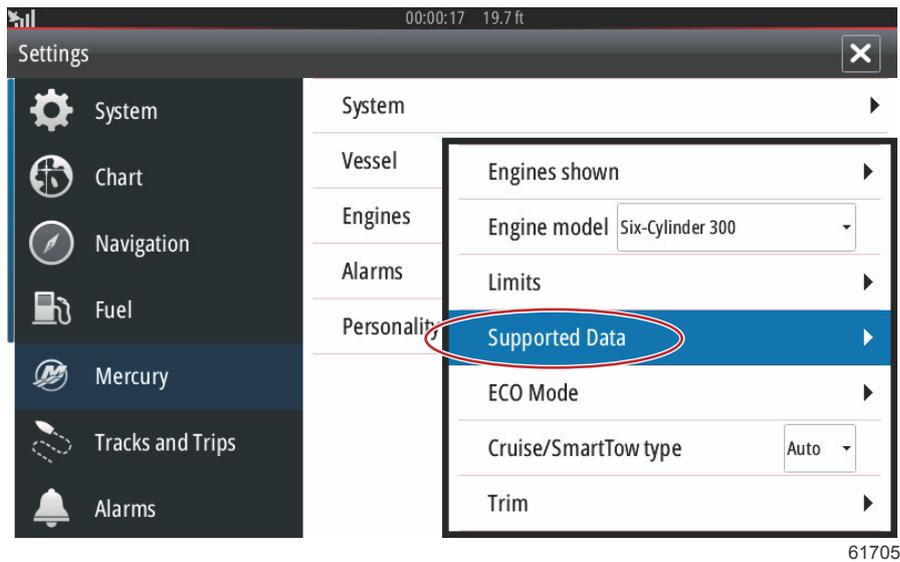
Paramètre	Description
Min :	Valeur de la base du graphique à l'écran
Max :	Valeur du haut du graphique à l'écran
Alarme basse :	Valeur en haut de la section colorée inférieure du graphique à l'écran
Alarme haute :	Valeur en bas de la section colorée supérieure du graphique à l'écran

Les minima et maxima par défaut sont prédéfinis en usine pour le ou les moteurs sélectionnés dans l'Assistant Installation et le menu Engines Settings (Paramètres des moteurs). L'augmentation ou la réduction des minima et des maxima des alarmes permet généralement de s'adapter aux préférences personnelles du pilote.

REMARQUE : Lorsque le pilote utilise la section Navico de l'affichage multifonction, en cas de dépassement des limites des alarmes min./max dans la section Mercury, une alarme sonore est générée.

Supported Data (Données prises en charge)

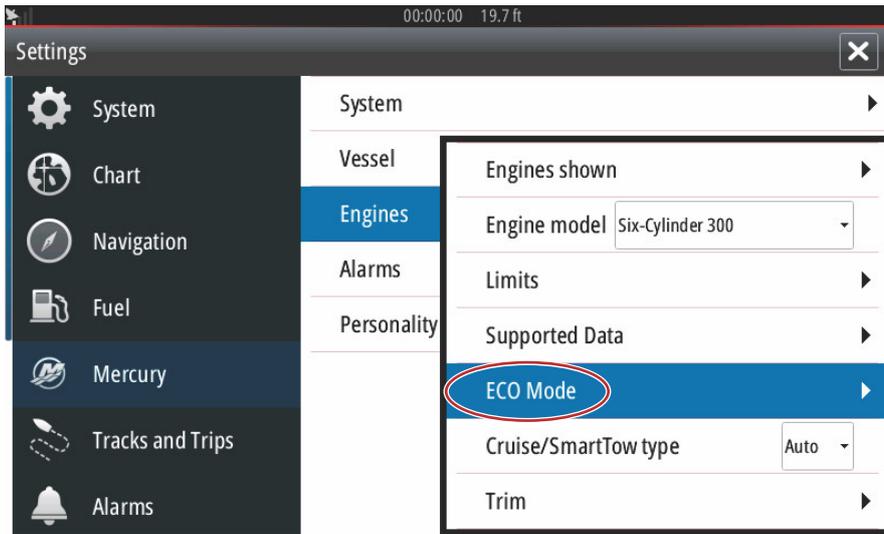
L'option Supported Data (Données prises en charge) permet au pilote de sélectionner les types de données affichées par VesselView. La liste des sources de données dépend de l'ensemble de propulsion sélectionné dans l'Assistant Installation. Sélectionner la case à cocher pour chaque élément de données à afficher sur VesselView.



Éléments de données sélectionnés cerclés

ECO Mode (Mode ECO)

L'option de menu ECO Mode (Mode économie) affiche les paramètres fonctionnels actuels afin d'optimiser la consommation de carburant. L'opérateur a la possibilité d'activer ces paramètres ECO (Économie) sans être en mode ECO (Économie). Sélectionner Refresh (Rafraîchir) pour évaluer les données des moteurs et ajuster les recommandations du régime moteur selon les besoins.



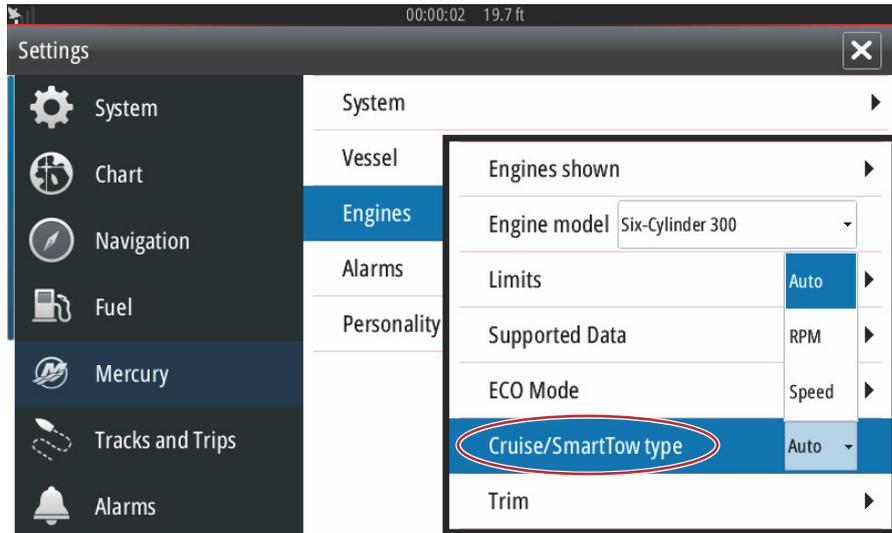
61707



61711

Type Cruise/Smart Tow

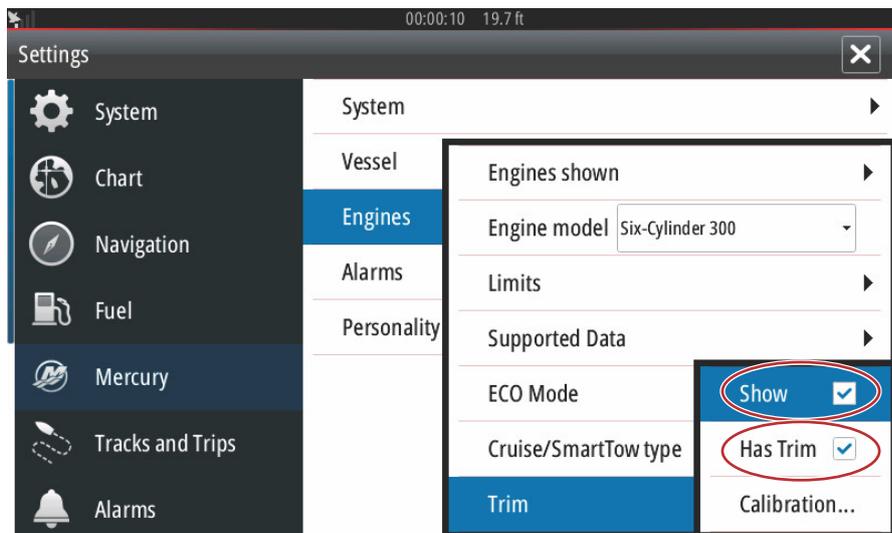
La configuration du type Cruise/Smart Tow permet au pilote de sélectionner le capteur à partir duquel les profils de lancement du programme du pilote automatique du régulateur et du programme Smart Tow collectent leurs données de vitesse. Les options sont les données basées sur le régime moteur ou les données de vitesse GPS. Lorsque Auto est sélectionné, VesselView recherche sur le réseau une source de données basées sur la vitesse et utilise cette sélection pour les fonctions Cruise (Régulateur) et Smart Tow.



61712

Trim

Les paramètres de Trim permettent au pilote d'activer la case à cocher Show (Visualiser) et d'afficher le graphique de l'état de trim à l'écran. La case Has Trim (Trim présent) doit être cochée pour que le mode ECO (Économie) puisse renseigner le pilote sur la position correcte du trim afin d'optimiser la consommation de carburant.

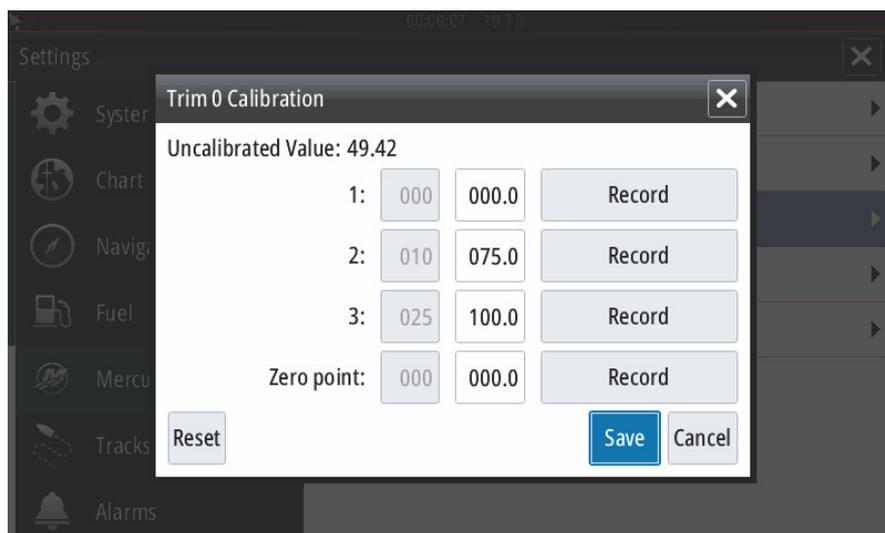


61715

L'étalonnage du trim permet au pilote de placer le trim dans sa position la plus haute et la plus basse et d'enregistrer les pourcentages. Ceci est utile pour déterminer la vraie position à 0° de la dérive – le point auquel le trim est parallèle avec le fond du bateau. Un trim correctement étalonné indiquera une position précise des curseurs à l'écran.

Section 4 - Configuration et étalonnages

Pour étalonner le trim, rentrer complètement les moteurs et relever la valeur sur la ligne 1 qui correspondra au vrai 0 % de trim. Sortir complètement les moteurs et relever la valeur sur la ligne 3 qui correspondra au vrai 100 % de trim. Le point zéro est obtenu lorsque les moteurs sont parallèles avec le fond du bateau ; enregistrer cette position. Sélectionner Save (Enregistrer) pour conserver les nouvelles données d'étalonnage du trim.

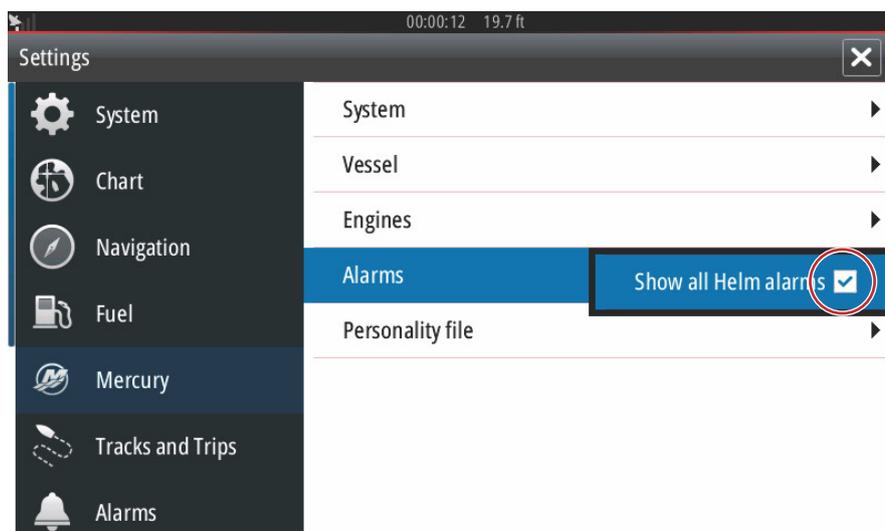


61716

Alarmes

Réglage des alarmes

L'option Show all Helm alarms (Afficher toutes les alarmes de barre) peut être cochée pour afficher toutes les alarmes sur tous les écrans VesselView. La désactivation de cette option entraîne la perte des notifications sur les dispositifs VesselView supplémentaires impliquant des installations multiples.

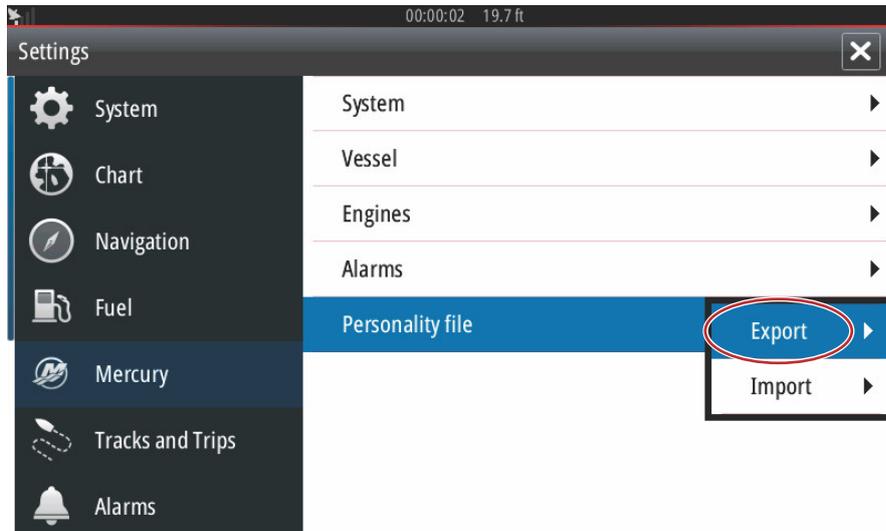


61718

Personality File (Fichier personnalité)

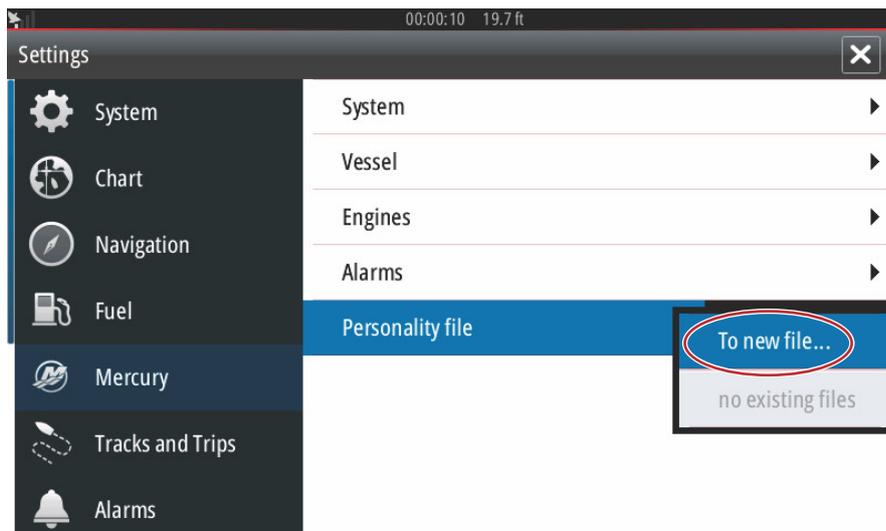
Export

Un fichier de personnalité du bateau rassemble tous les paramètres configurés pour un dispositif VesselView. Pour exporter ce fichier de personnalité, insérer une carte SD dans le port de lecture de carte et sélectionner Export (Exporter). Retirer la carte SD et transférer le fichier sur un autre dispositif VesselView en utilisant l'option Import (Importer).



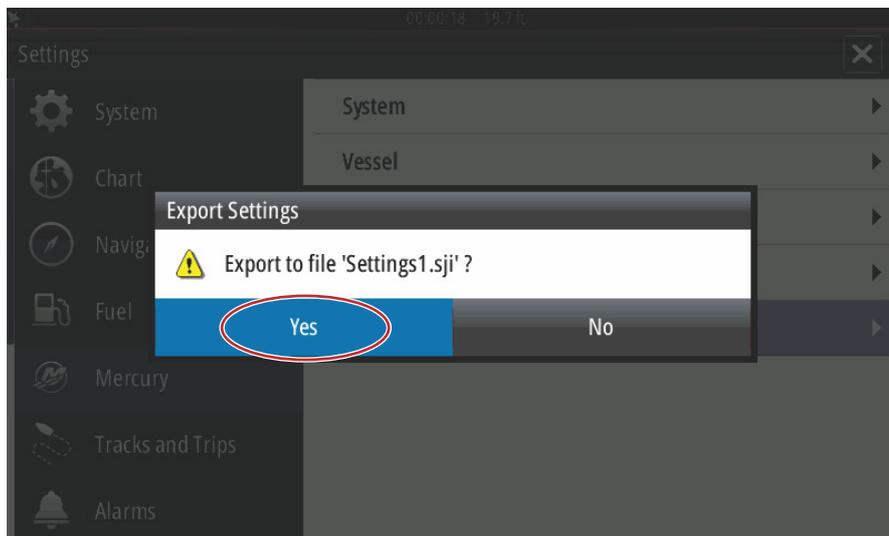
61719

Sélectionner Export (Exporter)



61720

Sélectionner To new file... (Vers nouveau fichier...)



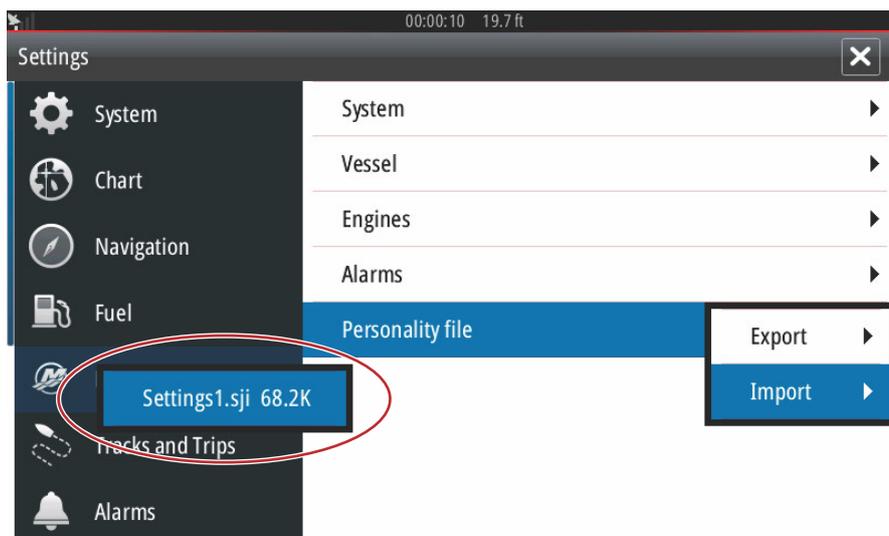
61721

Sélectionner Yes (Oui)

Le nouveau fichier de Personnalité est copié sur le niveau supérieur de la carte mémoire. Il n'est copié dans aucun dossier de la carte SD.

Import (Importer)

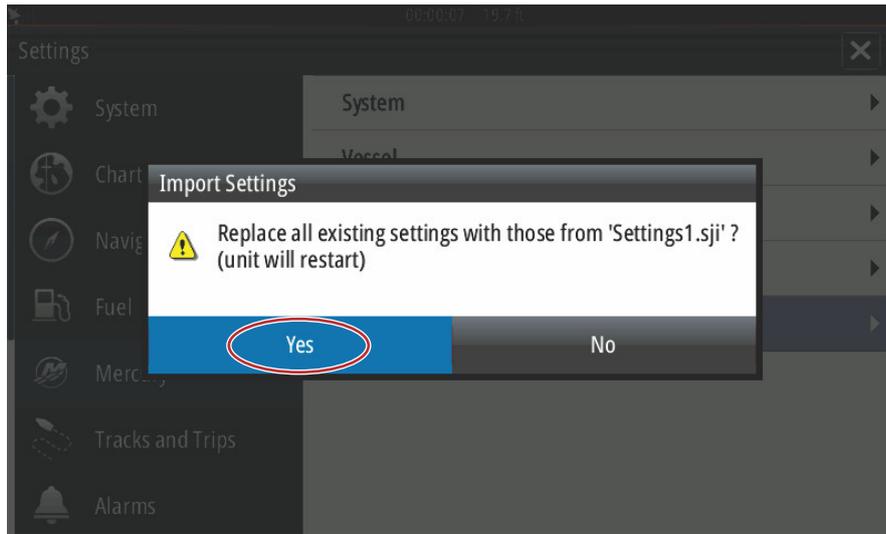
Pour importer ce fichier de personnalité, insérer une carte SD dans le port de lecture de carte du dispositif VesselView contenant un fichier Personnalité. Sélectionner Import (Importer). Une liste de fichiers détectés s'affiche à l'écran. Sélectionner un fichier et lancer l'importation.



61722

Personality File (Fichier personnalité)

Une nouvelle invite offre de remplacer tous les fichiers existants. Sélectionner Yes (Oui) VesselView importe le nouveau fichier de personnalité et l'unité redémarre.



61723

Notes :

Section 5 - Avertissements

Table des matières

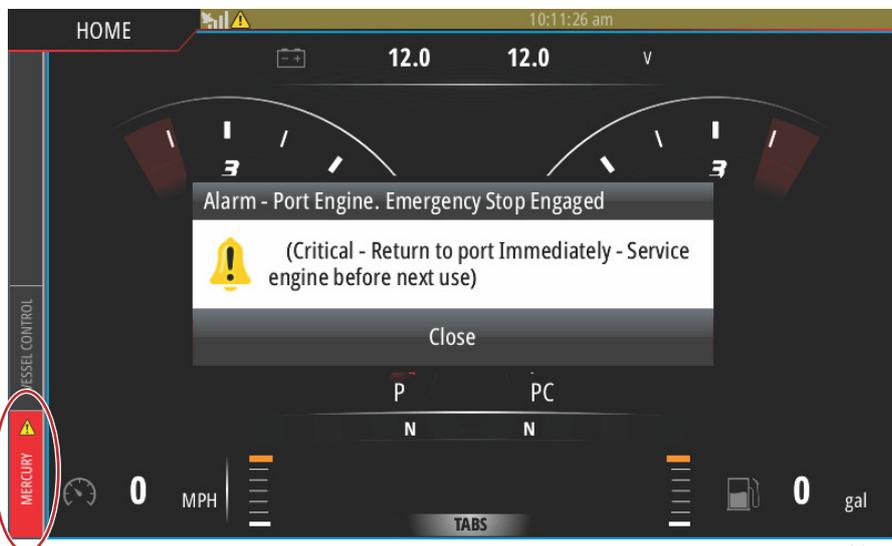
Avertissement – Pannes et alarmes.....	86	Alarmes Shallow Water (Eaux peu profondes) et Low Fuel (Niveau bas de carburant)	88
--	----	---	----

Avertissement – Pannes et alarmes

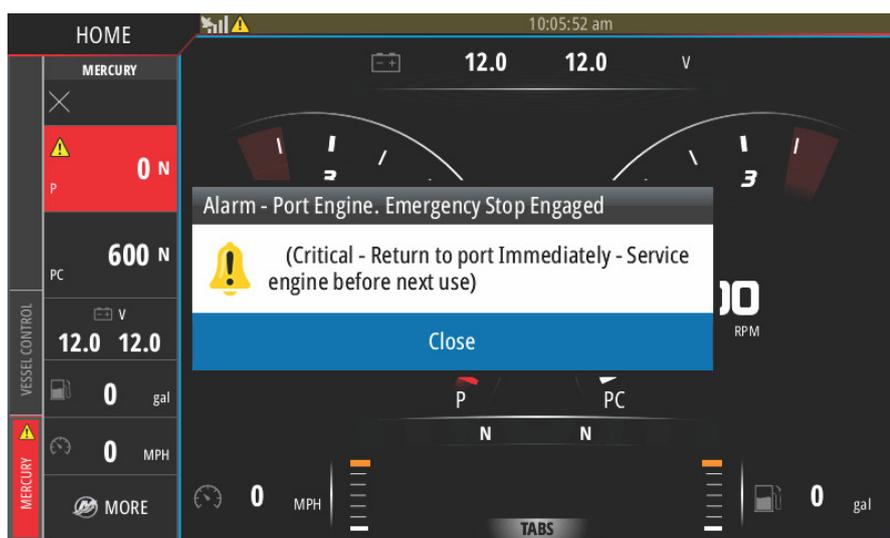
Tous les avertissements, pannes et alarmes Mercury sont affichés, quel que soit l'écran affiché au moment de leur déclenchement. Lorsqu'une alarme est active, l'écran affiche une fenêtre indiquant le message relatif à l'alarme et l'avertissement, ainsi qu'une brève description de la mesure corrective à prendre.

Lorsqu'une alarme est déclenchée, l'onglet Mercury sur le côté gauche de l'écran s'affiche en rouge, accompagné du symbole d'avertissement international. Lorsqu'une alarme est active, l'écran affiche une fenêtre indiquant le message relatif à l'alarme et l'avertissement, ainsi qu'une brève description de la mesure corrective à prendre.

Les images suivantes illustrent la fenêtre des alarmes affichée au centre de l'écran, avec la barre de gauche fermée et ouverte.



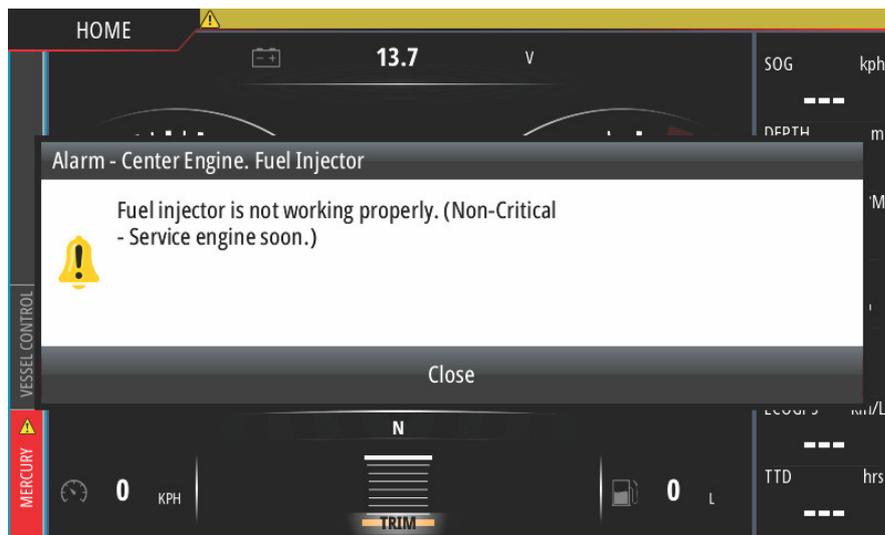
61773



61774

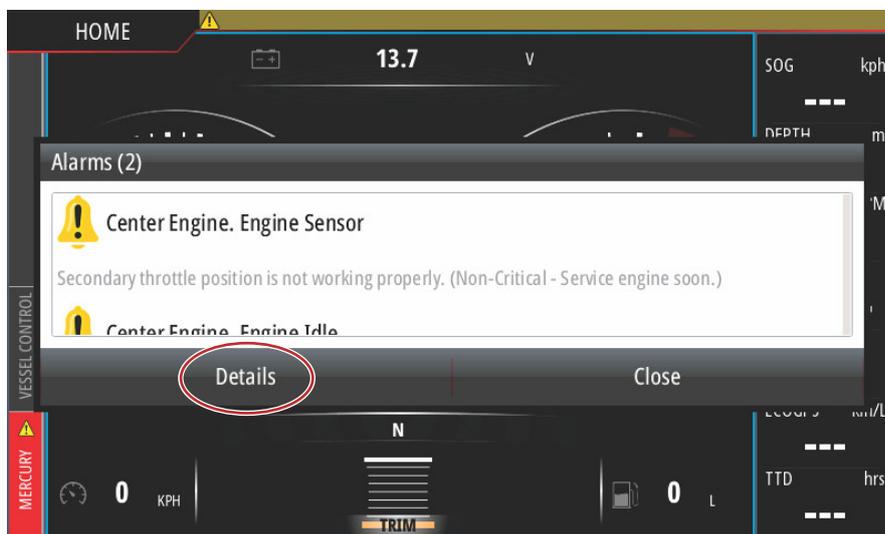
Les alarmes critiques sont généralement accompagnées d'une réaction du système Engine Guardian de Mercury, qui peut réduire la puissance, réduire le régime moteur maximum ou forcer le ralenti. Toutes les pannes critiques sont indiquées au pilote par un signal sonore. Une panne critique déclenche une alarme sonore de six secondes ininterrompues.

Les alarmes non critiques s'affichent comme les alarmes critiques, mais sont signalées par six bips sonores courts.

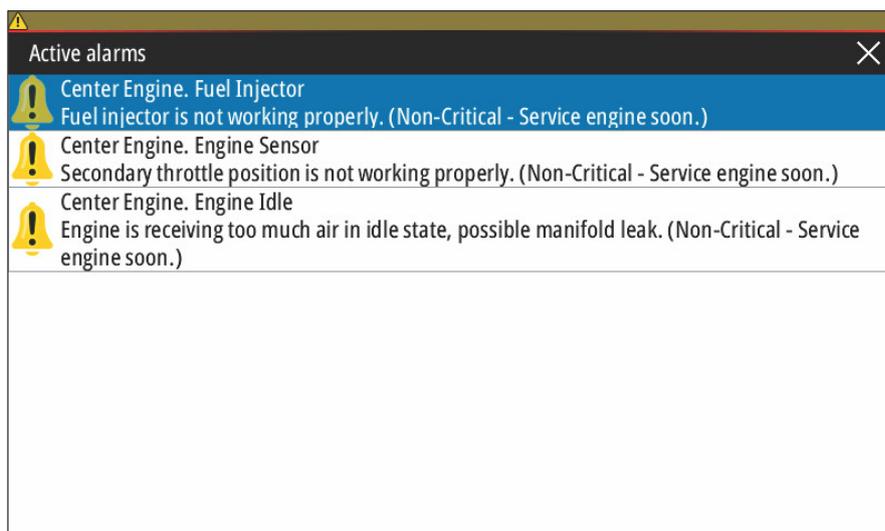


61545

Les fenêtres contextuelles des pannes permettent au pilote d'obtenir des informations supplémentaires sur les pannes individuelles. Sélectionner l'option Details (Détails) pour afficher les explications supplémentaires sur la panne.



61542



61548

Pour confirmer la panne et retourner à l'écran principal de VesselView, sélectionner le X dans le coin supérieur droit de la fenêtre Active alarms (Alarmes actives), ou sélectionner l'option Close (Fermer) dans la fenêtre contextuelle initiale.

Section 5 - Avertissements

Toutes les alarmes actives et tous les avertissements restent accessibles par l'intermédiaire de l'onglet Mercury sur le côté gauche de l'écran.



Pour supprimer une panne active, faire contrôler, réparer ou remplacer la pièce défectueuse, puis démarrer les moteurs et lancer VesselView, et laisser l'unité procéder à l'analyse des systèmes au démarrage. Si l'analyse au démarrage ne détecte aucun problème, l'onglet Mercury sur le côté gauche de l'écran s'affiche en vert. L'historique des alarmes peut être consulté en sélectionnant l'écran de menu principal et en choisissant l'option Alarms (Alarmes). C'est là que l'historique des pannes peut être consulté.

Alarmes Shallow Water (Eaux peu profondes) et Low Fuel (Niveau bas de carburant)

Pour les pannes non critiques tels que Shallow Water (Eaux peu profondes) et Low Fuel (Niveau bas de carburant), les six bips sonores courts retentissent et une fenêtre contextuelle s'affiche à l'écran avec une brève description de la panne.

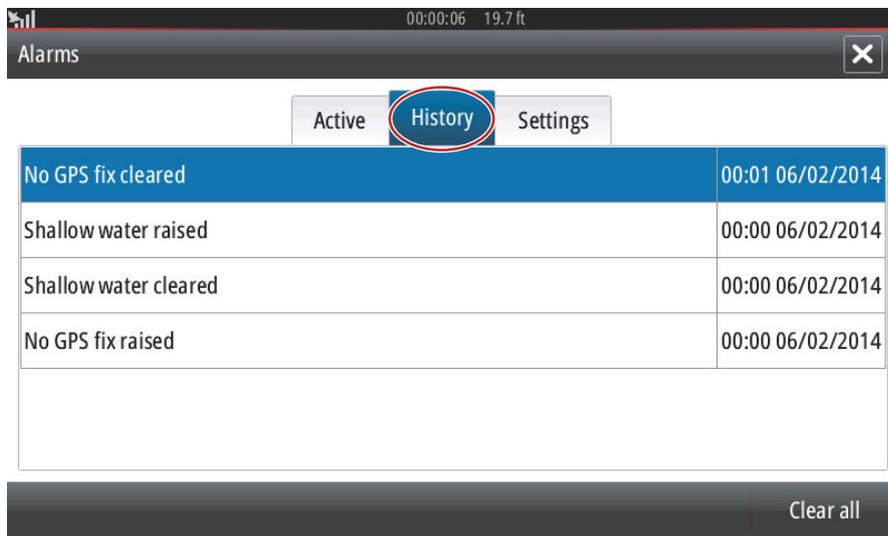
Ces types de panne ne font pas passer l'onglet Mercury en rouge. En revanche, la barre d'en-tête passe au rouge et affiche le symbole d'avertissement international.



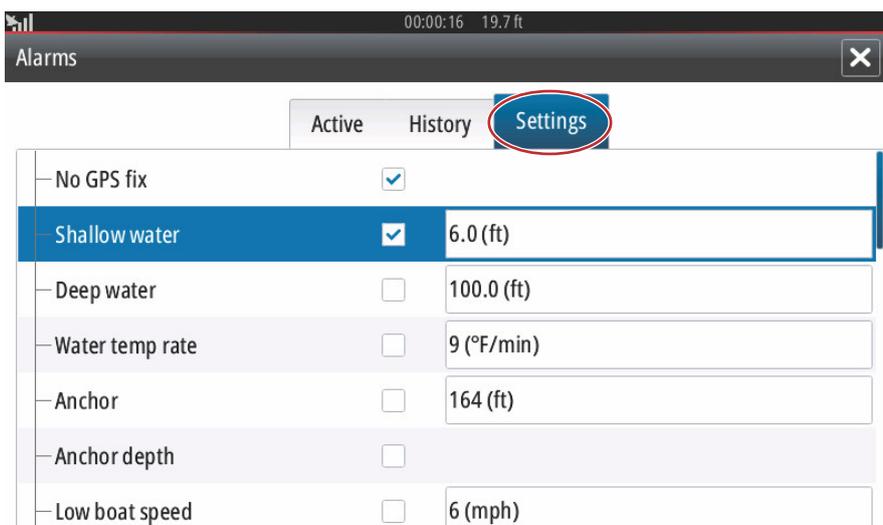
Pour afficher la panne, sélectionner l'écran de menu principal, puis sélectionner l'option Alarms (Alarmes). La panne peut être affichée et les paramètres à l'origine de la panne modifié.



61781



61779



61780