



TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Prise en main

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

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Écran de démarrage.....	8	Configuration de la source des données.....	15
Assistant Installation.....	8	Écrans de démarrage.....	16
Importation de la configuration.....	10	Démarrage.....	16
Configuration des moteurs.....	10	Moteur arrêté, allumage sur marche.....	16
Configuration de l'affichage.....	11	Moteur tournant au ralenti.....	16
Configuration du dispositif.....	12	Panne de moteur.....	17
Units Setup (Configuration des unités).....	12	Navigation parmi les pannes.....	17
Configuration des réservoirs.....	12	Maintenance planifiée du moteur.....	18
Configuration de la vitesse.....	15	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	19
Assistant de fin de la configuration.....	15	Erreurs de communication.....	19

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Fonctionnalité du champ d'état du système.....	22	Modification des cibles ECO.....	32
Agrandissement des champs de données.....	23	Modification des valeurs cibles.....	32
Auto Cycle (Cycle automatique).....	24	Smart Tow Mode (Mode Smart Tow).....	32
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	24	Smart Tow.....	32
Activation de la barre de défilement et navigation.....	24	Caractéristiques.....	33
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur.....	25	Activation de Smart Tow.....	34
Choix final des données sélectionnées par l'utilisateur	25	Valeurs Smart Tow.....	34
Icônes de la barre de défilement.....	25	Panneau de présentation Smart Tow.....	34
X-Pand (Développer).....	25	Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de Smart	
Températures (Températures).....	25	Tow.....	35
Pressure (Pression).....	25	Navigation.....	35
Voltages (Tensions).....	25	Save (Enregistrer).....	36
Fuel (Carburant).....	25	Create Custom Launch (Création d'un lancement	
Réservoirs.....	26	personnalisé).....	37
Advanced (Paramètres avancés).....	26	Désactivation de Smart Tow.....	37
Performances.....	26	Cruise Control Mode (Mode Régulateur de vitesse).....	37
Trim and Tabs (Trim et dérives).....	26	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	37
Trip Log (Journal des sorties).....	26	Zones de données du régulateur de vitesse.....	38
Navigation.....	26	Modification de champ de données constantes.....	38
Generator (Générateur).....	27	Régulateur de vitesse – Zone de données	
ECO (Économie).....	27	sélectionnées par l'utilisateur.....	38
Pilote automatique.....	27	Navigation avec le régulateur de vitesse.....	38
Cruise (Régulateur de vitesse).....	27	Troll Control Mode (Commande de pêche à la traîne).....	41
Troll (Pêche à la traîne).....	27	Commande de pêche à la traîne.....	41
Smart Tow.....	27	Zone de données de la commande de pêche à la	
Paramètres.....	28	traîne.....	41
Economy Mode (Mode économie).....	28	Modification de champ de données constantes.....	41
ECO Mode (Mode ECO).....	28	Pêche à la traîne – Zone de données sélectionnées	
Valeurs ECO minimales et maximales.....	29	par l'utilisateur.....	41
Cibles de régime et de trim ECO.....	29	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne).....	42
Couleurs des cibles.....	29	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	43
Navigation ECO.....	30	Présentation des écrans Autopilot (Pilote	
ECO Refresh (Actualiser ECO).....	30	automatique).....	43
Minimize (Réduire).....	31	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote	
Exit ECO (Quitter le mode ECO).....	31	automatique).....	43
		Réduction du pilote automatique.....	44

Section 4 - Configuration et étalonnages

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	46	ECO Mode (Mode ECO).....	54
Navigation dans le menu.....	46	Cruise/SmartTow Type (Type Régulateur de vitesse/ SmartTow).....	54
System (Système).....	46	Trim.....	54
Langue.....	47	EasyLink.....	54
About (À propos).....	47	Moteur et transmission.....	56
Helm 1, Device 1 (Barre 1, Dispositif 1).....	47	RPM Synchronization (Synchronisation du régime moteur).....	56
Assistant Installation.....	47	Réservoirs.....	56
Restaurer les paramètres par défaut.....	48	Préférences.....	57
Network (Réseau).....	48	Vibreur.....	58
Simulate (Simuler).....	48	Rétroéclairage.....	58
Time (Heure).....	49	Barre de défilement.....	59
Bateau.....	49	Fenêtres de données.....	59
Tabs (Dérivés).....	50	Pop-ups (Fenêtres contextuelles).....	59
Réservoirs.....	50	Auto-Cycle Interval (Intervalle de cycle automatique).....	59
Étalonnage du réservoir.....	50	Unités.....	59
Vitesse.....	50	Alarmes.....	60
Direction.....	51	Personality File (Fichier personnalité).....	62
Sea Temp (Température de l'eau de mer).....	51	Export.....	62
Depth Offset (Correction de la profondeur).....	51	Import (Importer).....	62
Engines (Moteurs).....	52	Restore (Restaurer).....	63
Engines Shown (Moteurs illustrés).....	53		
Engine Model (Modèle de moteur).....	53		
Limits (Limites).....	54		
Supported Data (Données prises en charge).....	54		

Section 5 - Avertissements

Avertissement – Pannes et alarmes	66	Alarme de profondeur.....	66
Alarme de carburant critique.....	66		

Section 1 - Prise en main

1

Table des matières

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

Présentation de VesselView 4

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

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

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

Boutons

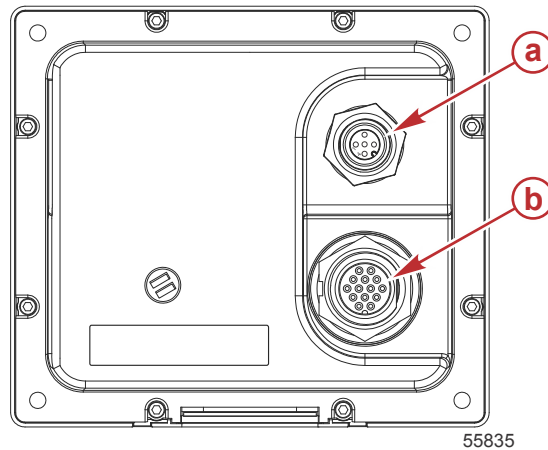


VesselView 4

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

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

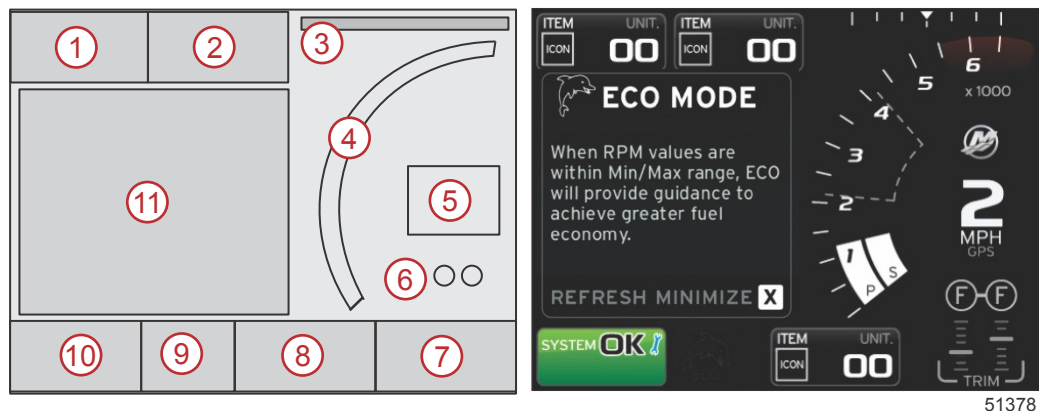
Panneau arrière



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

Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 4

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



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

Section 1 - Prise en main

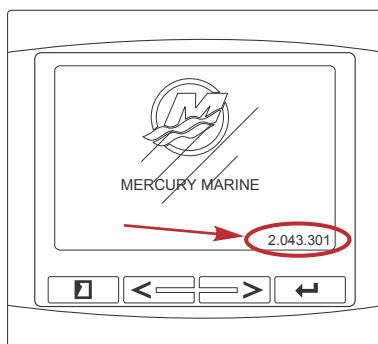
- Trim : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Affiche le trim d'un ou de deux moteurs. Une fenêtre contextuelle de trim est disponible dans la zone de données contextuelles. La fenêtre contextuelle peut être activée ou désactivée dans le menu Settings (Paramètres).
- Tabs (Dérives)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

Mise à jour du logiciel VesselView 4

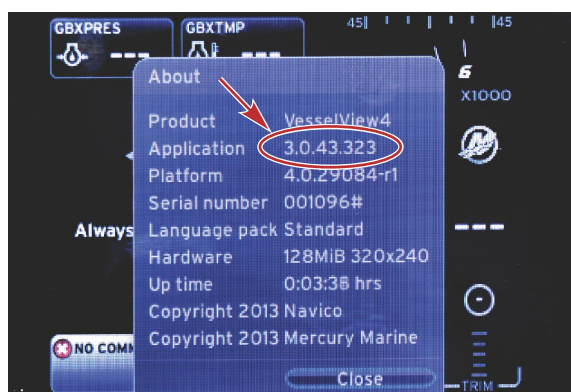
Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView 4. Un accès Internet est nécessaire à la réalisation de cette opération, de même qu'un port de communication pour le transfert du fichier vers une carte micro SD FAT ou FAT 32.

Obtention de la dernière version du logiciel

- La dernière version du logiciel de l'affichage est disponible en ligne pour téléchargement général depuis le site Web de Mercury, www.mercurymarine.com. Pour déterminer quelle version du logiciel est installée sur VesselView, mettre VesselView sous tension. Durant la procédure de démarrage du système, la version est affichée dans le coin inférieur droit de l'écran. Si VesselView est déjà mis sous tension, sélectionner Settings>System>About (Paramètres>Système>À propos) pour afficher la version actuelle du logiciel VesselView.



55831



56943

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

REMARQUE : La taille du fichier est généralement de 20 à 40 Mo.

IMPORTANT : Certains navigateurs peuvent modifier l'extension du fichier. Veiller à ne pas modifier le nom et l'extension du fichier. L'extension correcte après le nom de fichier est .upd. Ne pas renommer le fichier, ni en modifier l'extension.

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

Mise à niveau de VesselView

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

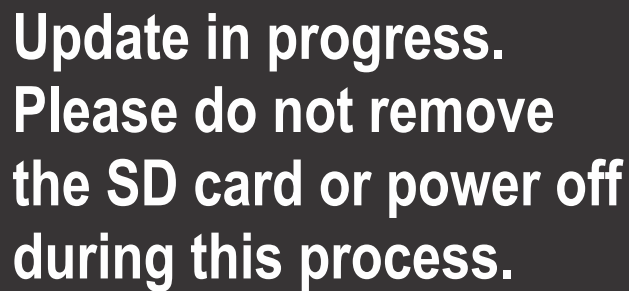
- Chaque affichage doit être mis à niveau individuellement ; il n'existe aucune fonctionnalité de réseau permettant de mettre à jour plusieurs VesselView de façon automatique et simultanée.
- Ne pas éteindre l'affichage ni commuter l'alimentation durant le processus de mise à niveau.
- Ne pas retirer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

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

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

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

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



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

56561

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



Update complete.
Please remove the SD card to finish.

56563

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

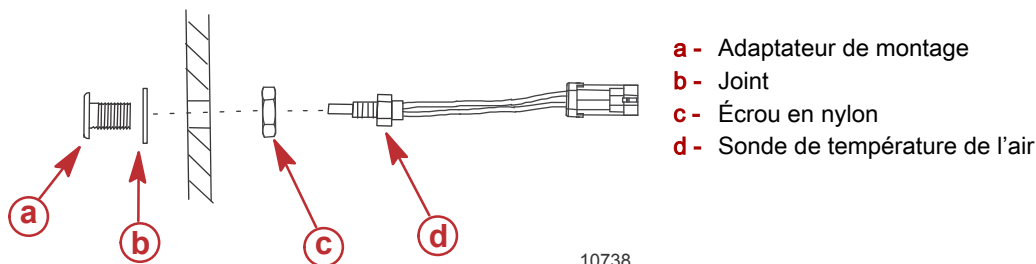
Installation de la sonde de température d'air ambiant

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

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

Section 1 - Prise en main

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



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

Entretien

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

Nettoyage quotidien de l'écran

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

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

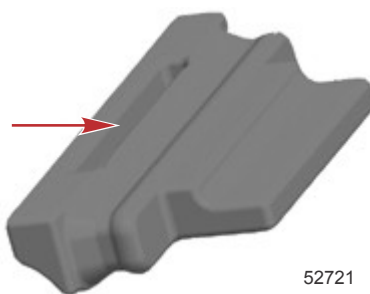
Il est recommandé d'installer le pare-soleil lorsque l'unité n'est pas utilisée afin d'empêcher que les rayons UV n'endommagent le cadre en plastique et les touches en caoutchouc.

Nettoyage du port média

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

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

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



Boutons coincés

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

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Table des matières

Écran de démarrage.....	8	Configuration de la source des données	15
Assistant Installation.....	8	Écrans de démarrage.....	16
Importation de la configuration	10	Démarrage.....	16
Configuration des moteurs	10	Moteur arrêté, allumage sur marche	16
Configuration de l'affichage	11	Moteur tournant au ralenti	16
Configuration du dispositif	12	Panne de moteur.....	17
Units Setup (Configuration des unités)	12	Navigation parmi les pannes	17
Configuration des réservoirs	12	Maintenance planifiée du moteur.....	18
Configuration de la vitesse	15	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	19
Assistant de fin de la configuration	15	Erreurs de communication	19

Écran de démarrage

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



51617

Écran de démarrage Mercury

Assistant Installation

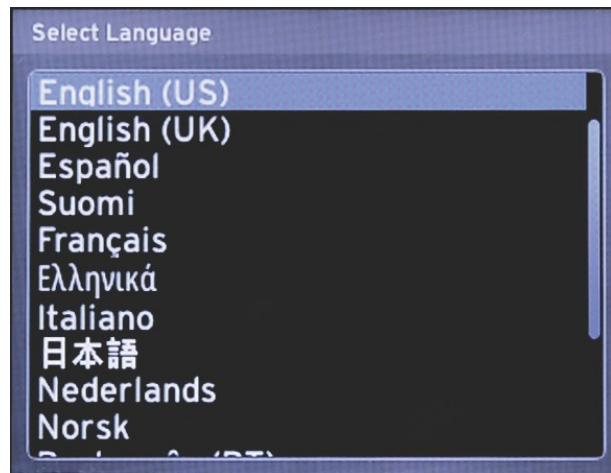
IMPORTANT : Ne pas presser VesselView en appuyant sur des boutons tandis que le système démarre pour acquérir des données du bateau et du moteur. Au démarrage initial de VesselView ou après une réinitialisation aux paramètres d'usine, le système prend quelques secondes pour exécuter la procédure de démarrage.

L'Assistant Installation 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 Installation par l'intermédiaire de l'icône SETTINGS (Paramètres) du menu de la barre de défilement. Appuyer sur les boutons PAGES, RIGHT ARROW (Flèche droite) et sur la touche ENTER (Entrée) (pour naviguer vers les **menus** Settings (Paramètres)).



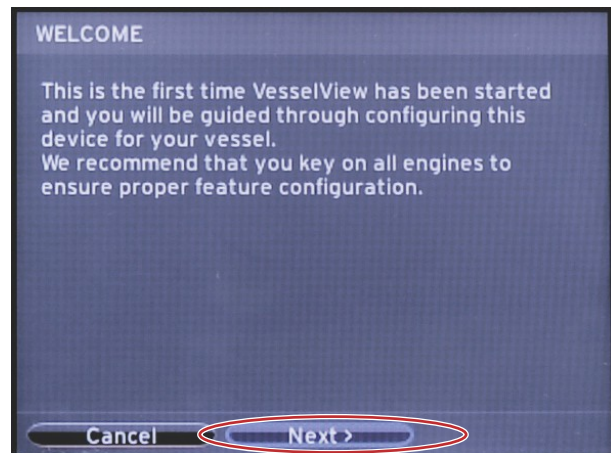
56815

1. Sélectionner la langue dont l'affichage sur VesselView est souhaité. Utiliser les boutons fléchés LEFT (Gauche) et RIGHT (Droit) pour faire défiler les options de langue. Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour effectuer une sélection. VesselView demandera confirmation du changement de langue et redémarrera. L'écran RESTARTING (Redémarrage) s'affiche. Au retour de l'affichage, le texte tout entier sera dans la langue sélectionnée.



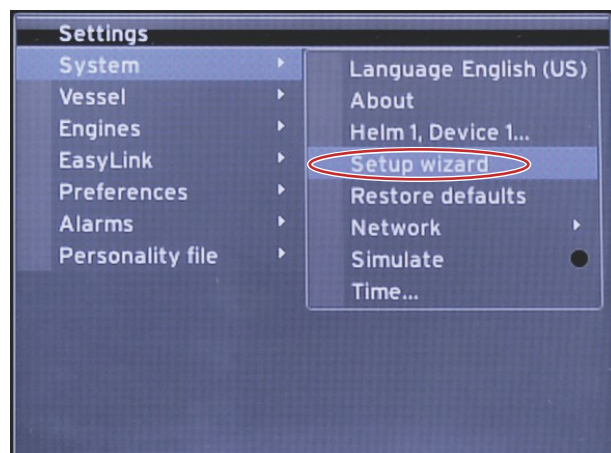
56823

2. Un écran de bienvenue s'affiche. Appuyer sur la flèche RIGHT (Droite) pour mettre en surbrillance le champ **Next** (Suivant).



56793

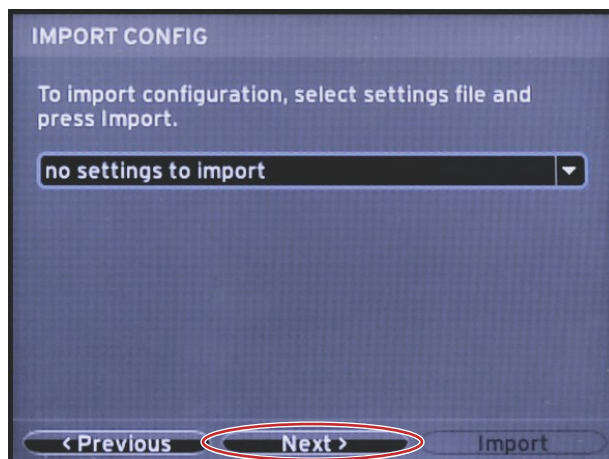
3. L'écran principal de VesselView s'affiche dans la langue sélectionnée. L'icône SETTINGS (Paramètres) est en surbrillance. Appuyer sur la touche ENTER (Entrée). **System (Système)** est en surbrillance dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour afficher le menu déroulant. Appuyer sur le bouton fléché RIGHT (Droit) pour faire défiler jusqu'à l'**Assistant Installation**(Setup wizard).



56792

Importation de la configuration

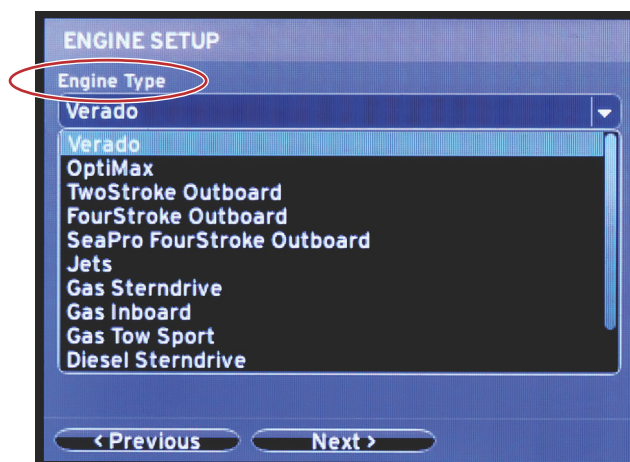
Pour importer une configuration de bateau existante, insérer une carte microSD contenant le fichier de configuration et sélectionner ce fichier dans le menu déroulant. En l'absence de fichier d'importation, utiliser le bouton fléché RIGHT (Droit) pour mettre en surbrillance **Next (Suivant)** et appuyer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



56794

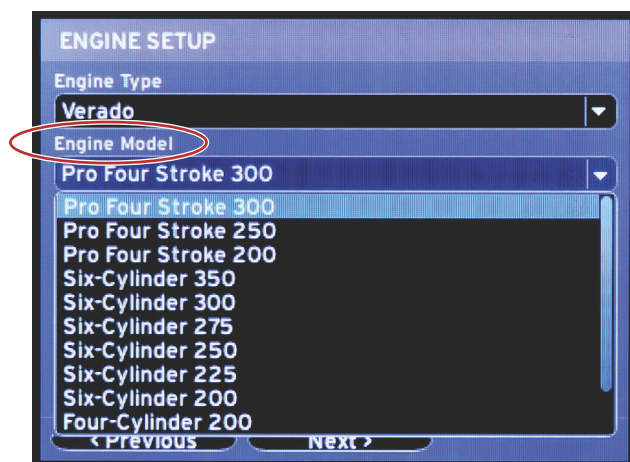
Configuration des moteurs

1. À l'écran Engine Setup (**Configuration des moteurs**), appuyer sur les boutons fléchés RIGHT (Droit) et LEFT (Gauche) pour mettre en surbrillance les champs déroulants. Procéder aux sélections en fonction du type et modèle de moteur.



60111

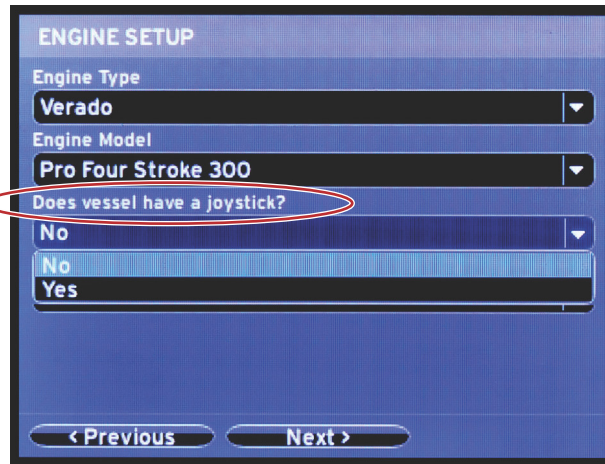
Sélection du type de moteur



60112

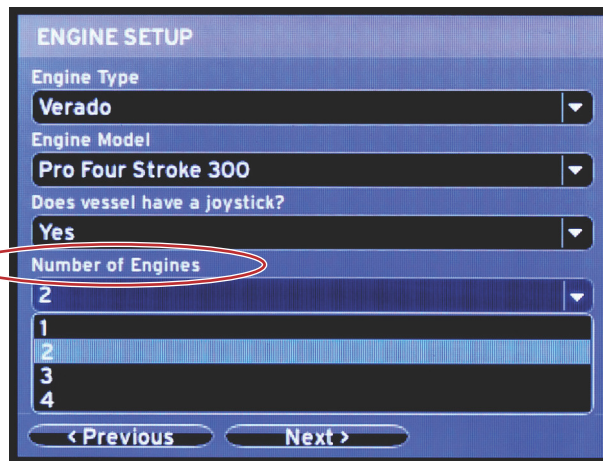
Sélection du modèle de moteur

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



60113

Sélection des options de la manette

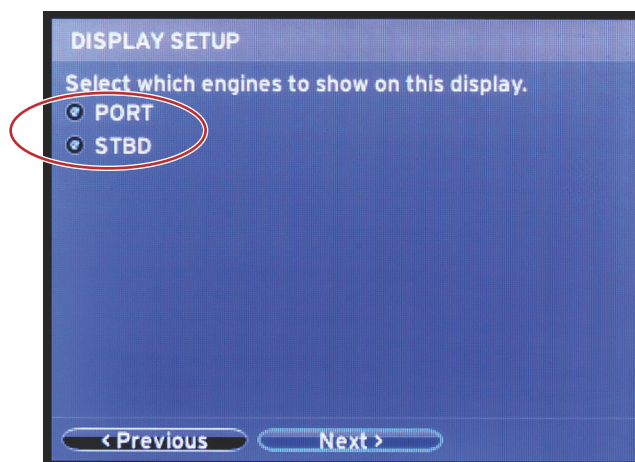


60114

Sélection du nombre de moteurs

Configuration de l'affichage

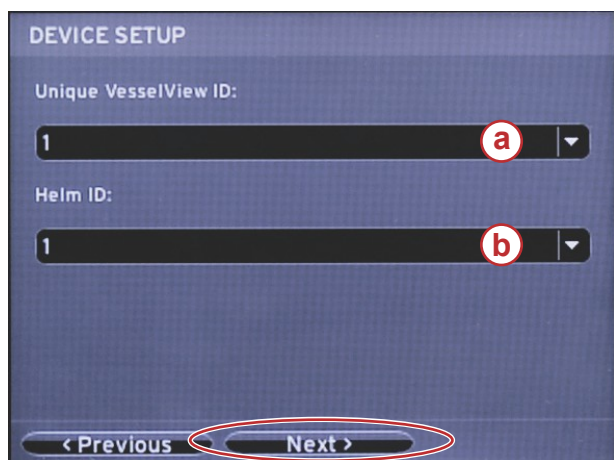
Selon le nombre de moteurs indiqués sur l'écran Engine Setup (**Configuration des moteurs**), sélectionner les moteurs à afficher par cette unité VesselView. Il est possible de sélectionner jusqu'à deux moteurs.



60116

Configuration du dispositif

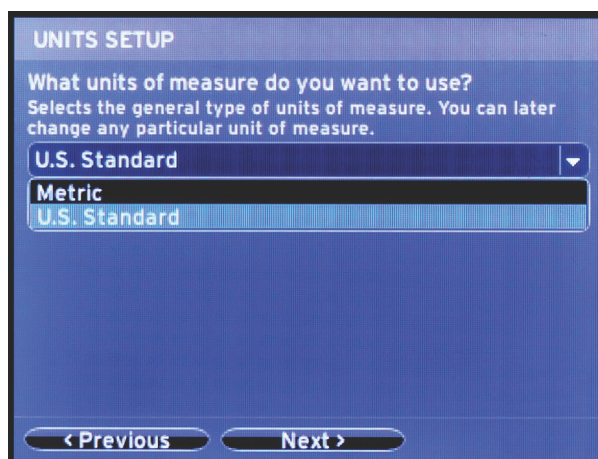
Dans l'écran Device Setup (**Configuration des dispositifs**), utiliser les boutons fléchés RIGHT (Droit) et LEFT (Gauche) pour mettre en surbrillance les menus déroulants. Si plusieurs dispositifs VesselView sont utilisés, veiller à attribuer des numéros uniques à chaque unité pour éviter des problèmes de données. Les numéros de barre doivent correspondre à l'emplacement de l'unité VesselView individuelle. Mettre en surbrillance **Next (Suivant)** et appuyer sur ENTER (Entrée) pour continuer.



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

Units Setup (Configuration des unités)

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



Configuration des réservoirs

Dans l'écran Tank Setup (**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 **Refresh (Actualiser)** pour interroger les capteurs de réservoir et rafraîchir les valeurs.

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

TANK SETUP				
Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	---	Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2	---	Live well	100.00	LIVEWELL
STBD 1	---	Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2	---	Water	200.00	WATER
Unmoni...	---	Fuel	---	---

< Previous Next > Refresh

60120

À l'aide des boutons fléchés, naviguer parmi les options de types de réservoirs.

PORT 1 TANK CONFIGURATION

Tank type

Fuel

None

Fuel

Oil

Water

Gray

Black

Live well

OK Cancel

60121

Modifier les valeurs de contenance du réservoir à l'aide des boutons fléchés. À l'aide de la touche ENTER (Entrée), passer au chiffre suivant. Après avoir modifié toutes les valeurs, appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour continuer.

PORT 1 TANK CONFIGURATION

Tank type

Fuel

Tank capacity (gallons)

000.00

Name

PORT FUEL

OK Cancel

60122

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

Sélectionner la **fenêtre** Name (Nom) et, à l'aide des boutons fléchés, naviguer parmi le jeu de caractères.

PORT 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
Fuel

Tank capacity (gallons)
0200.00

Name
PORT FUEL

OK Cancel

60123

Sélectionner le bouton OK à l'aide des boutons fléchés et la touche ENTER (Entrée). En conséquence, l'écran de sélection des réservoirs s'affiche de nouveau pour que l'opérateur puisse configurer un réservoir supplémentaire.

PORT 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
Fuel

Tank capacity (gallons)
0200.00

Name
PORT FUEL

OK Cancel

60124

Répéter le processus pour assigner le type, la contenance et le nom à chacun des réservoirs restants du bateau. À l'achèvement ce processus, sélectionner le bouton **Next (Suivant)** et poursuivre la programmation à l'aide de l'Assistant Installation.

TANK SETUP

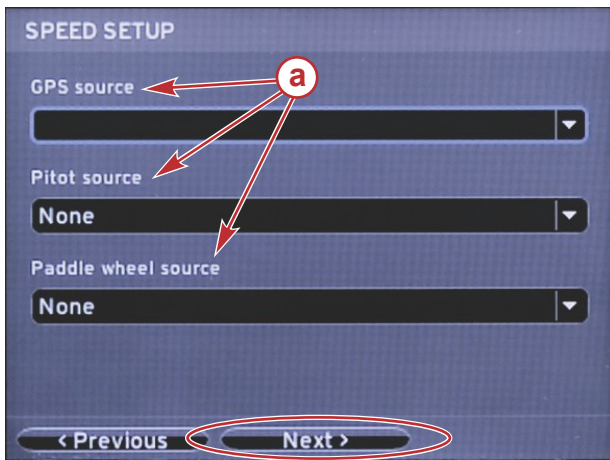
Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	---	Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2	---	Live well	100.00	LIVWELL
STBD 1	---	Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2	---	Water	200.00	WATER
Unmoni...	---	Fuel	---	---

< Previous Next > Refresh

60125

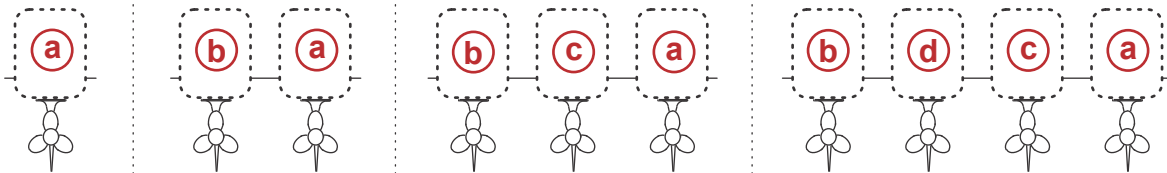
Configuration de la vitesse

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



56810

a - Options relatives aux données de vitesse

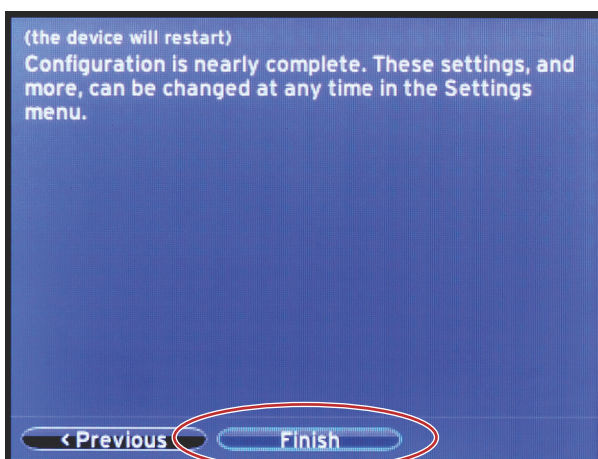


60056

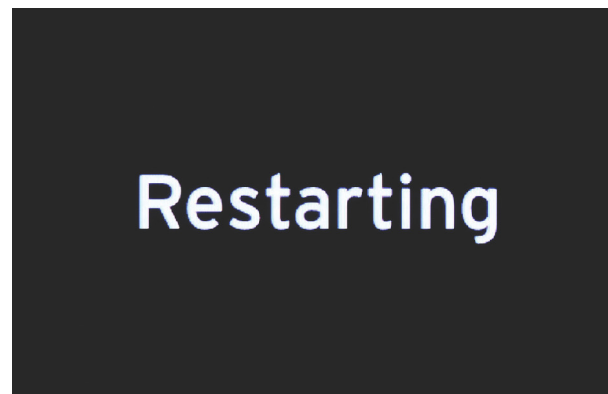
- a - PCM0 = extérieur tribord
- b - PCM1 = extérieur bâbord
- c - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d - PCM3 = intérieur bâbord

Assistant de fin de la configuration

Mettre en surbrillance **Finish (Terminer)** à l'aide du bouton fléché RIGHT (Droit) et appuyer sur ENTER (Entrée) pour conclure la configuration de VesselView. L'écran **RESTARTING** (Redémarrage) s'affiche. Ne pas mettre l'unité hors tension avant que l'écran **RESTARTING** (Redémarrage) n'ait été remplacé par l'écran d'activité du bateau.



60128



60129

Configuration de la source des données

Mettre tous les produits sous tension et démarrer tous les moteurs pour garantir que toutes les sources de données peuvent être détectées.

VesselView demande de configurer les sources de données détectables. Sélectionner OK pour continuer

Sélectionner Start (Démarrer) pour commencer le processus.

REMARQUE : Si Cancel (Annuler) est sélectionné par erreur, il est encore possible de poursuivre ce processus en naviguant vers Settings>System>Network>Auto Select (Paramètres>Système>Réseau>Sélection automatique). Auto Select (Sélection automatique) scanne le réseau du bateau et identifie tous les dispositifs compatibles à bord.

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

Écrans de démarrage

Démarrage

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

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

Moteur arrêté, allumage sur marche

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

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

Moteur tournant au ralenti

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

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

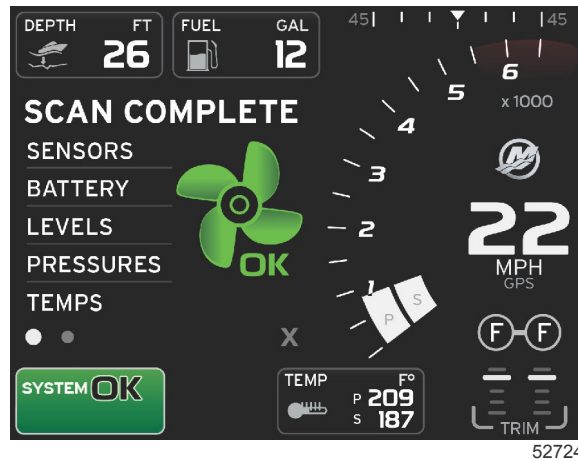


Analyse du système

- a** - Hélice animée
- b** - Barre de progression

- Si le moteur est mis en prise à n'importe quel moment, l'analyse du système est interrompue ; l'hélice devient verte et des données intelligentes de niveau 1 s'affichent.

- Une fois l'analyse terminée, plusieurs fenêtres contextuelles peuvent s'afficher : engine faults (pannes moteurs), maintenance reminders (rappels de maintenance), communication errors (erreurs de communication), system OK scan report (rapport d'analyse de système OK).

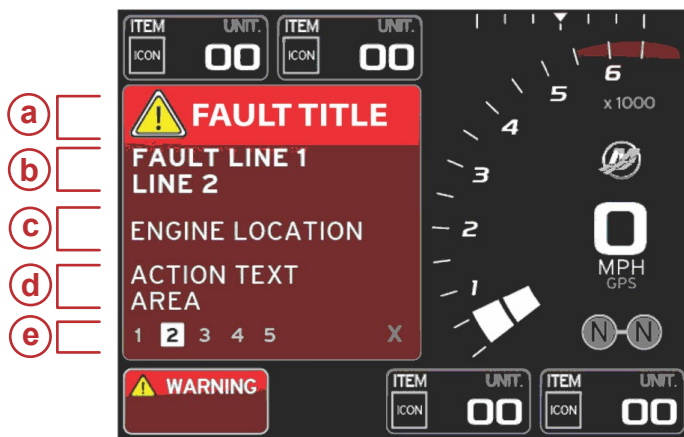


52724

Analyse terminée

Panne de moteur

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



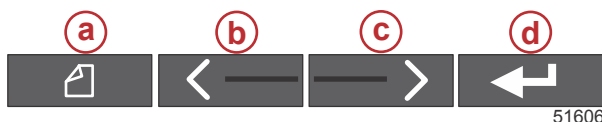
- a - Icône d'avertissement avec intitulé de panne
- b - Texte court ou texte de référence
- c - Emplacement de la panne du moteur
- d - Texte relatif à l'action
- e - Nombre de pannes

51619

Navigation parmi les pannes

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

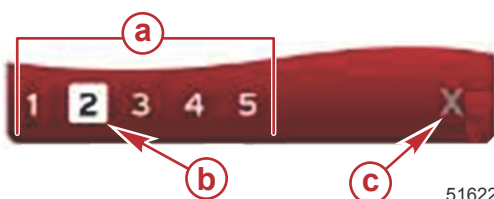
1. L'onglet de sélection indique par défaut le premier numéro.
2. Appuyer sur la flèche GAUCHE ou DROITE pour passer chaque panne en revue.



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

51606

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



- a - Nombre de pannes indiquées dans le pied de page
- b - Panne sélectionnée
- c - Icône Exit (Quitter) du pied de page des pannes

51622

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant Installation

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

Maintenance planifiée du moteur

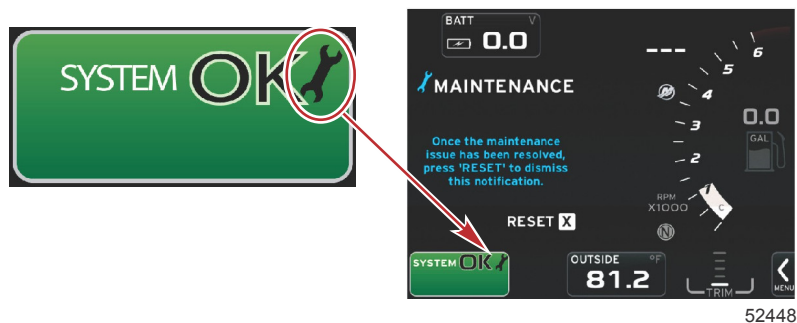
Si un rappel de maintenance est détecté durant une analyse du système, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche une description dans une couleur vive. Le champ d'état du système situé dans le coin inférieur gauche change selon le problème d'entretien affiché. Faire preuve de bon sens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

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



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

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



3. Une fois le rappel d'entretien réinitialisé, l'icône en forme de clé ne s'affiche plus dans le champ d'état du système.



Analyse du système – Rapport d'analyse

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

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



Analyse terminée



Message de bonne gestion

51646

Erreurs de communication

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



51653

Erreur de communication

Notes :

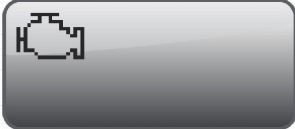





Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Table des matières

Fonctionnalité du champ d'état du système.....	22	Modification des valeurs cibles	32
Agrandissement des champs de données.....	23	Smart Tow Mode (Mode Smart Tow).....	32
Auto Cycle (Cycle automatique)	24	Smart Tow.....	32
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	24	Caractéristiques	33
Activation de la barre de défilement et navigation	24	Activation de Smart Tow	34
Zone de données sélectionnées par l'utilisateur	25	Valeurs Smart Tow	34
Choix final des données sélectionnées par		Panneau de présentation Smart Tow.....	34
l'utilisateur	25	Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de	
Icônes de la barre de défilement.....	25	Smart Tow.....	35
X-Pand (Développer)	25	Navigation	35
Températures (Températures)	25	Save (Enregistrer)	36
Pressure (Pression)	25	Create Custom Launch (Création d'un lancement	
Voltages (Tensions)	25	personnalisé)	37
Fuel (Carburant)	25	Désactivation de Smart Tow	37
Réservoirs	26	Cruise Control Mode (Mode Régulateur de vitesse).....	37
Advanced (Paramètres avancés)	26	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	37
Performances	26	Zones de données du régulateur de vitesse.....	38
Trim and Tabs (Trim et dérives)	26	Modification de champ de données constantes	
Trip Log (Journal des sorties)	26	38
Navigation	26	Régulateur de vitesse – Zone de données	
Generator (Générateur)	27	sélectionnées par l'utilisateur	38
ECO (Économie)	27	Navigation avec le régulateur de vitesse	38
Pilote automatique	27	Troll Control Mode (Commande de pêche à la traîne).....	41
Cruise (Régulateur de vitesse)	27	Commande de pêche à la traîne.....	41
Troll (Pêche à la traîne)	27	Zone de données de la commande de pêche à la	
Smart Tow	27	traîne.....	41
Paramètres	28	Modification de champ de données constantes	
Economy Mode (Mode économie).....	28	41
ECO Mode (Mode ECO).....	28	Pêche à la traîne – Zone de données	
Valeurs ECO minimales et maximales	29	sélectionnées par l'utilisateur	41
Cibles de régime et de trim ECO.....	29	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)	42
Couleurs des cibles	29	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	43
Navigation ECO.....	30	Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique)	
ECO Refresh (Actualiser ECO)	30	43
Minimize (Réduire)	31	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote	
Exit ECO (Quitter le mode ECO)	31	automatique)	43
Modification des cibles ECO.....	32	Réduction du pilote automatique	44

Fonctionnalité du champ d'état du système

Le champ System Status (État du système) permet de communiquer des informations spécifiques concernant les moteurs et les modes actifs. Ce champ est toujours présent dans le coin inférieur gauche de l'écran principal, sauf en cas d'affichage d'un écran contextuel d'avertissement plein écran. Sa couleur, son icône et le texte qu'il contient varient selon l'état du système, les avertissements, les messages d'entretien et les modes actifs. La personnalité du bateau et le type d'installation de l'ensemble de propulsion ont un effet direct sur les icônes disponibles dans le champ d'état du système. Le tableau suivant ne répertorie pas toutes les icônes disponibles.

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

Agrandissement des champs de données

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



52094

Icône Agrandissement

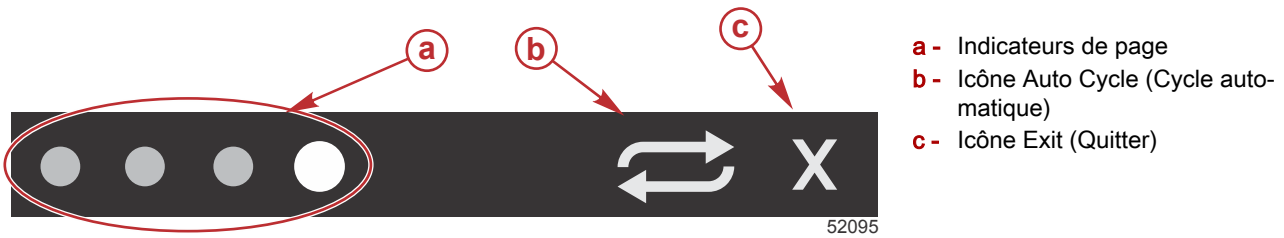
Une fois l'icône activée, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur comporte des données agrandies découlant de la sélection de données affichées actives. Le pilote peut agrandir jusqu'à six sélections de données, en procédant une par une, et les ordonner dans l'ordre chronologique, comme indiqué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

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

1. Volts or depth (Volts ou profondeur) : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Une liste de tout le contenu affiché disponible figure dans le menu **Settings** (Paramètres).
2. L'angle de direction est disponible si le capteur installé est raccordé au réseau CAN SmartCraft. L'angle de direction est désactivé par défaut, mais il peut être activé manuellement dans le menu **Settings** (Paramètres).
3. Speed (Vitesse) : Affiche la vitesse du bateau. L'écran affiche des tirets si aucune source de vitesse n'est disponible. L'affichage indique la valeur de vitesse, la source de la vitesse (roue radiale, pitot ou GPS) et les unités de mesure (mi/h est l'unité par défaut). Les valeurs de vitesse comportant plus de deux chiffres sont indiquées dans une police de taille plus petite.
4. RPM (Régime moteur) : Affiche une barre mobile représentant le régime moteur. Dans le cas d'une application à moteurs jumelés, deux barres mobiles distinctes s'affichent.
5. Fuel (Carburant) : Ce champ de données affiche la quantité totale de carburant à bord.
 - Affiche uniquement le volume total de carburant. Des données individuelles relatives au carburant sont indiquées dans la zone de données sélectionnées, sous la rubrique consacrée à la gestion du carburant.
6. La barre de défilement permet au pilote de sélectionner différents écrans d'application Mercury à ouvrir dans la zone de données sélectionnées. À l'aide du bouton PAGES et des boutons fléchés, naviguer entre les icônes de cette section de l'écran.
7. Gear position (Position du pignon) : Les produits DTS indiquent toutes les positions du pignon de chaque moteur. Les positions sont définies comme suit : **F**– Marche avant **N**– Point mort **R**– Marche arrière Les produits non-DTS indiquent **N**– Point mort **G**– En prise
8. Trim : Ce champ de données peut être configuré par l'utilisateur. Affiche le trim d'un ou de deux moteurs. Une fenêtre contextuelle de trim est disponible dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. La fenêtre contextuelle de trim peut être activée ou désactivée dans le menu **Settings** (Paramètres).
9. Icône de données sélectionnées : Affiche une icône représentant les données actuellement affichées dans la zone des données sélectionnées de l'écran. Cette option permet également d'afficher l'icône des données sélectionnées précédemment affichées si aucune donnée sélectionnée n'est actuellement affichée. Appuyer sur le bouton PAGES pour ouvrir la barre de défilement. L'utilisateur peut sélectionner une icône dans la barre de défilement pour afficher les données sélectionnées.
10. System status (État du système) : Indique le mode actif actuel et les messages d'avertissement éventuels.
11. Zone de données sélectionnées : Affiche toutes les données sélectionnées, y compris la progression de l'analyse de démarrage, les messages de bonne gestion, les calendriers d'entretien et les avertissements.
12. L'icône Auto Cycle (Cycle automatique) affichera tous les écrans de données associés à la sélection d'un menu. Les différents écrans s'afficheront séquentiellement à des intervalles prédéfinis par l'utilisateur.
13. L'icône **X** fermera ou quittera la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

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



Auto Cycle (Cycle automatique)

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

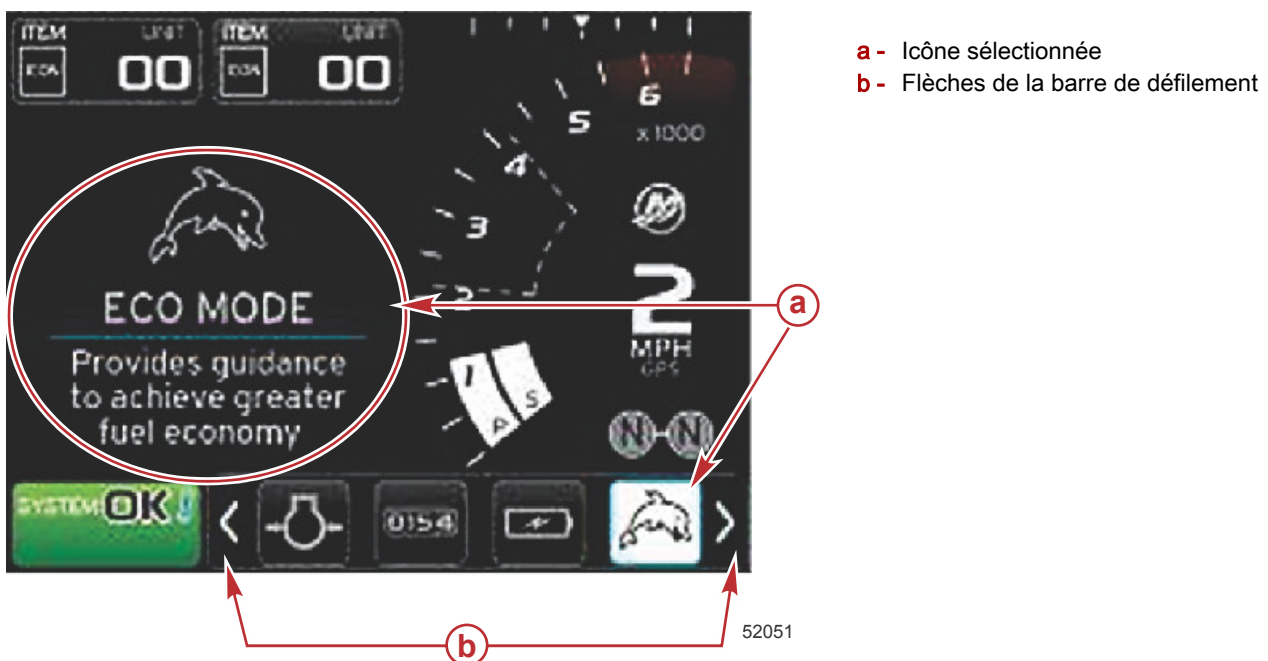
Fonctionnalité de la barre de défilement

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

Activation de la barre de défilement et navigation

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

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



Zone de données sélectionnées par l'utilisateur

Durant le processus de navigation à l'aide de la barre de défilement, si l'icône est en surbrillance et si la touche ENTER (Entrée) n'est pas pressée, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur change d'aspect et affiche l'icône, le nom de celle-ci, ainsi qu'une description de ses fonctions. La zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche ces informations pendant une période de 30 secondes au maximum. La durée pendant laquelle les données utilisateur mises en surbrillance et la barre de défilement correspondante resteront affichées sans avoir à appuyer sur la touche ENTER (Entrée) peut être définie en naviguant vers la fonction Préférences>Scroller Bar>Auto hide delay (Préférences>Barre de défilement>Délai de temporisation automatique).

Choix final des données sélectionnées par l'utilisateur

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

Icônes de la barre de défilement

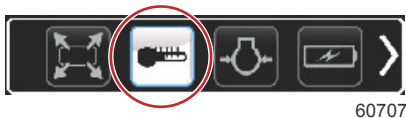
X-Pand (Développer)

X-Pand (Développer) – affichage des données agrandies depuis des écrans de données sélectionnés. Les données sélectionnées s'affichent alternativement.



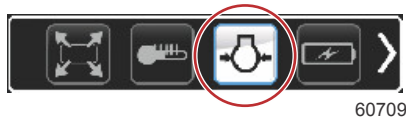
Températures (Températures)

Températures (Températures) – affichage des valeurs de température du moteur et des fluides pour l'huile, l'eau et le carburant. Affichage de la température de l'air ambiant et de l'air du collecteur. Les informations disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion.



Pressure (Pression)

Pressure (Pression) – affichage des valeurs de pression du moteur pour l'eau, l'huile, le carburant et la suralimentation. Les informations disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion.



Voltages (Tensions)

Voltages (Tensions) – affichage des valeurs de charge des batteries pour tous les moteurs.



Fuel (Carburant)

Fuel (Carburant) – affichage des données du système d'alimentation en carburant : économie actuelle, économie moyenne, volume consommé par heure, capacité totale et carburant consommé.



Réservoirs

Tanks (Réservoirs) – affichage des données relatives aux réservoirs embarqués sur le bateau pour les capacités en carburant, eau propre, eau usée et huile moteur deux temps.



Advanced (Paramètres avancés)

Advanced (Paramètres avancés) – affichage de données moteur complémentaires : température du collecteur, pourcentage d'accélération, charge du moteur et pression de suralimentation du collecteur. Les informations disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion.



Performances

Performances – performances de pointe (régime/vitesse) et pouces par tour d'hélice.



Trim and Tabs (Trim et dérives)

Trim and Tabs (Trim et dérives) – affichage de la position du trim de l'embase et de la position des dérives. Pour que cette fonction puisse afficher des informations, un capteur doit être installé sur les dérives.



Trip Log (Journal des sorties)

Trip Log (Journal des sorties) – affichage des données de déplacement enregistrées : distance totale, durée totale, vitesse moyenne, consommation moyenne de carburant. Les données enregistrées dans le Journal des sorties peuvent être effacées et le Journal peut être remis à zéro.



Navigation

Navigation – affichage des données du système de navigation embarqué : cap au compas, longitude et latitude, délai jusqu'au point de cheminement (TTW), relèvement jusqu'au point de cheminement (BTW), distance jusqu'au point de cheminement (DTW) et route sur le fond (COG).



Generator (Générateur)

Generator (Générateur) – affichage des données que le générateur peut envoyer par le biais d'un réseau CAN exécutant le protocole J1939 ou NMEA 2000 : état (marche/arrêt) de l'alimentation électrique, tension (CA/CC), hertz, heures, pression d'huile et température de l'eau.



ECO (Économie)

ECO (Économie) – affichage des informations qui guident le pilote à obtenir la meilleure position de trim et le meilleur régime moteur possibles pour optimiser sa consommation de carburant.

REMARQUE : Voir *Economy Mode (Mode économie)* dans cette section pour d'autres informations opérationnelles.



Pilote automatique

Autopilot (Pilote automatique) – affichage des données de pilote automatique.

REMARQUE : Voir *Autopilot Mode (Mode Pilote automatique)* dans cette section pour d'autres informations opérationnelles.



Cruise (Régulateur de vitesse)

Cruise (Régulateur de vitesse) – activation du régulateur de vitesse. Permet à l'utilisateur de contrôler le bateau en régulant sa vitesse ou le régime moteur. Le régulateur de vitesse du bateau nécessite la présence d'un capteur au niveau de la roue radiale ou d'un GPS.

REMARQUE : Voir *Cruise Control Mode (Mode Régulateur de vitesse)* dans cette section pour d'autres informations opérationnelles.



Troll (Pêche à la traîne)

Troll Control (Commande de pêche à la traîne) – activation de la commande de bas régime moteur. Peut servir à réguler le régime moteur.

REMARQUE : Voir *Troll Control Mode (Mode Commande de pêche à la traîne)* dans cette section pour d'autres informations opérationnelles.



Smart Tow

Smart Tow – activation des profils Smart Tow à des fins de sélection. Il est possible de modifier, d'ajouter et de sauvegarder les profils.

REMARQUE : Voir *Smart Tow Mode (Mode Smart Tow)* dans cette section pour d'autres informations opérationnelles.



Paramètres

Settings (Paramètres) – principal emplacement où le pilote peut activer ou désactiver les données, modifier la tolérance (\pm) des données du capteur, sélectionner les préférences relatives aux valeurs affichées (métrique/impérial/nautique) et rétablir les valeurs d'usine par défaut.

REMARQUE : La restauration des paramètres d'usine par défaut a pour effet d'effacer tous les paramètres personnalisés. Voir la Section 4 pour plus de détails.



Economy Mode (Mode économie)

ECO Mode (Mode ECO)

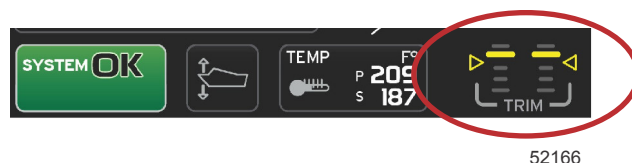


Le mode ECO (Économie) affiche des informations qui guident le pilote de sorte à obtenir une position de trim optimale et le meilleur régime moteur possibles pour optimiser sa consommation de carburant. Le module de commande du moteur (ECM) ou le module de commande de propulsion (PCM) calcule l'économie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

1. Appuyer sur le bouton PAGES pour activer la barre de défilement.
2. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre en surbrillance l'icône ECO et appuyer sur la touche ENTER (Entrée). La zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche l'icône ECO (Économie) et un court descriptif quant à la façon d'optimiser la consommation de carburant.



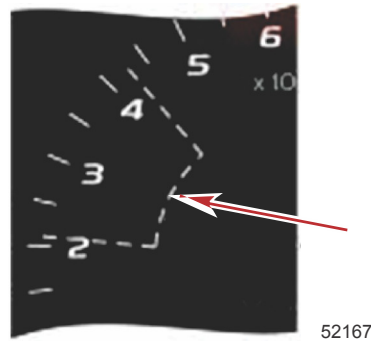
REMARQUE : Lorsque le mode ECO (Économie) est actif, l'emplacement de la zone de données 4 du pied de page du système affiche par défaut les valeurs de trim si une autre valeur de données est affichée. Les valeurs de trim s'affichent dans le coin inférieur droit de l'écran si une autre valeur de données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



Valeurs de trim actives du mode ECO (Économie)

Valeurs ECO minimales et maximales


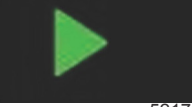
Lorsque le mode ECO (Économie) est actif et que les moteurs sont en marche avant, les lignes de valeur minimale et maximale s'affichent dans le balayage de régime moteur. Ces lignes affichent la plage optimisée active à calculer. Cette fenêtre peut être réglée dans le menu **Settings** (Paramètres).



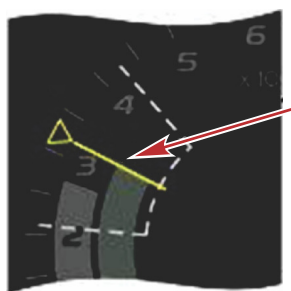
Cibles de régime et de trim ECO

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

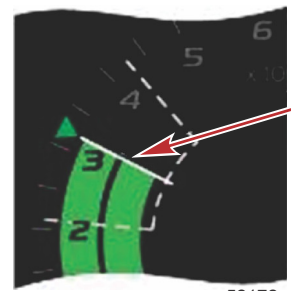
Couleurs des cibles

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

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



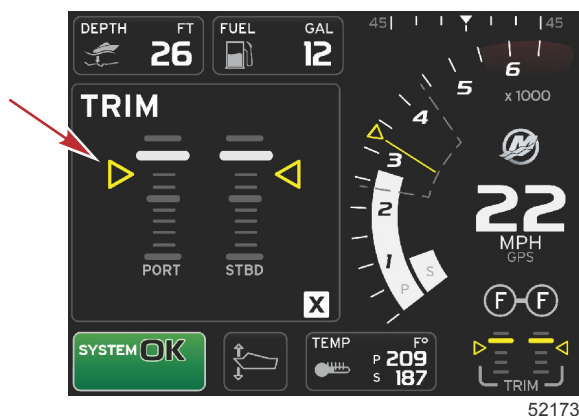
Non optimisé



Optimisé

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

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



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



Navigation ECO

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

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



- a** - Refresh (Actualiser)
- b** - Permet de minimiser la fonction active
- c** - Exit (Quitter)

ECO Refresh (Actualiser ECO)

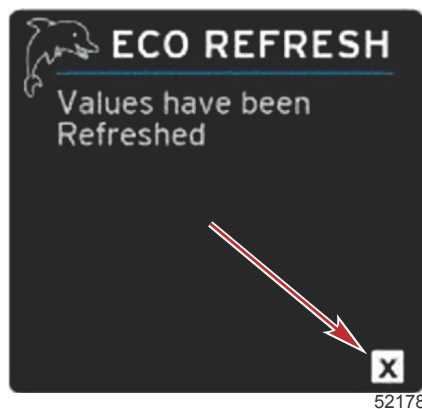
La fonction Refresh (Actualiser) permet de recalculer les valeurs utilisées par le mode ECO pour le régime et le trim cibles.

1. À l'aide des boutons fléchés, mettre la fonction Refresh (Actualiser) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).

- Des instructions s'affichent dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. À l'aide de la flèche, mettre la fonction Refresh (Actualiser) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).



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



- La zone de données sélectionnées par l'utilisateur ECO affiche des instructions et de nouvelles valeurs cibles concernant l'optimisation de la consommation.

Minimize (Réduire)

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

- Lorsque Minimize (Réduire) est sélectionné, les instructions ECO sont supprimées et des informations supplémentaires sont affichées dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. Le pilote peut également sélectionner plusieurs éléments dans la barre de défilement.
 - La sélection de la barre de défilement est limitée à : Expand (Agrandissement), Fuel Management (Gestion du carburant), Trip Log (Journal des sorties), Voltage (Tension), Navigation, Pressure (Pression), Temperature (Température), Tanks (Réservoirs) et Generator (Générateur).

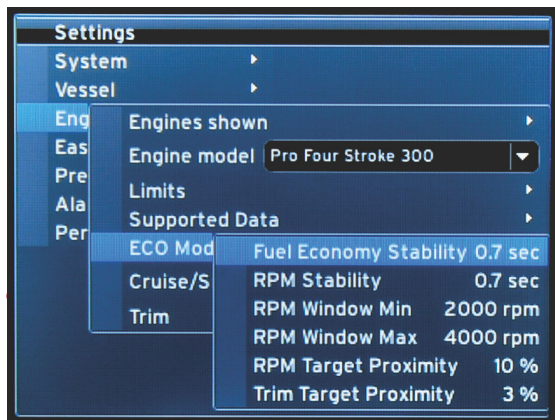
REMARQUE : Les éléments disponibles sur la barre de défilement dépendent des informations disponibles en fonction de la personnalité du bateau et des instruments.
 - Les éléments grisés sur la barre de défilement lorsque ECO est actif ne sont pas disponibles et ne peuvent donc pas être sélectionnés.
- Lorsque l'option Minimize (Réduire) est active, le champ d'état du système affiche ECO.
- Pour agrandir le mode ECO (Économie), mettre l'icône ECO en surbrillance à l'aide des flèches et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
- Lorsque ECO est optimisé, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur affiche OPTIMIZED (Optimisé).

Exit ECO (Quitter le mode ECO)

Pour quitter le mode ECO, sélectionner l'X dans la zone de pied de page des données sélectionnables par le pilote et VesselView désactivera la fonction ECO.

Modification des cibles ECO

Le logiciel en mode ECO surveille les capteurs du moteur et recherche la meilleure formule d'économie en cours d'utilisation du bateau. Lorsque le logiciel identifie une amélioration en matière d'économie de carburant, VesselView enregistre les valeurs courantes de trim et de régime. Ces calculs sont effectués que l'écran ECO (Éco) soit affiché ou non. Une fois que le logiciel a enregistré les valeurs de trim et de régime, il guide le pilote, au moyen de flèches, jusqu'aux réglages optimaux du régime et du trim. Pour la plupart des applications, il n'est pas nécessaire d'étalonner l'écran ECO (Éco), mais certains paramètres peuvent être réglés afin de personnaliser la jauge en fonction du style de navigation. Les paramètres par défaut sont compris dans une plage acceptable pour la plupart des applications. Les paramètres suivants sont configurés par défaut et l'option de réglage peut être activée en appuyant sur la touche ENTER (Entrer) lorsqu'un paramètre quelconque est mis en surbrillance.



60837



60838

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

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

Modification des valeurs cibles

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

REMARQUE : Le menu **Settings** (Paramètres) se ferme après avoir appuyé sur la touche ENTER (Entrée). Pour modifier d'autres valeurs cibles, appuyer sur le bouton PAGES ; l'icône Settings (Paramètres) est mise en surbrillance. Suivre la procédure décrite précédemment pour modifier d'autres valeurs cibles.

Smart Tow Mode (Mode Smart Tow)

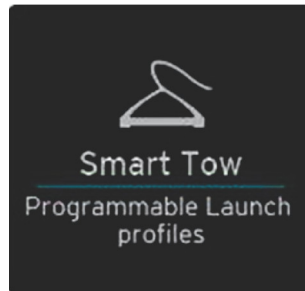
Smart Tow



57377

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 des vitesses cibles contradictoires. Sélectionner un profil, sélectionner activer, et placer la poignée de commande en position de pleins gaz, Smart Tow s'occupe du reste.

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



52179

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 pour le remorquage de bouées.



52280

Profils prédéfinis en usine

Il existe cinq champs de sélection pour chaque profil. Modifier la sélection des profils à l'aide des boutons fléchés et de la touche ENTER (Entrée).

- Le point de consigne est le régime moteur ou la vitesse variable. Le pilote peut ajuster le régime ou la vitesse dans 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.
- La durée de dépassement autorisé du régime moteur (Overshoot) correspond à l'intervalle de temps pendant lequel le bateau restera au-delà de la vitesse sélectionnée.

Après avoir réglé les paramètres souhaités, appuyer sur NEXT (Suivant) dans le pied de page de la zone de données.

L'écran clavier apparaît où l'opérateur sélectionnera un nom de fichier pour y enregistrer la liste des profils. Nommer le profil et sélectionner la touche ENTER (Entrée) pour ajouter ce nouveau profil à liste.

L'activation ou la désactivation permet d'activer ou de désactiver la fonction. Les balayages de régime sont affichés sous forme de balayages blancs non actifs lorsque la fonction est désactivée. Les balayages de régime sont affichés sous forme de balayages actifs de couleur orange. Le pilote peut modifier tous les paramètres lorsque le Smart Tow est en mode désactivé.

Sélectionnez OK. L'option Save (Enregistrer) a pour effet de modifier l'écran Smart Tow afin de permettre au pilote de sélectionner un enregistrement rapide, d'enregistrer comme nouveau, de créer un paramètre personnalisé ou de supprimer le profil.

Si le pilote appuie sur X, Smart Tow est désactivé et la zone de données constantes et sélectionnées par l'utilisateur revient à l'écran par défaut.

Activation de Smart Tow

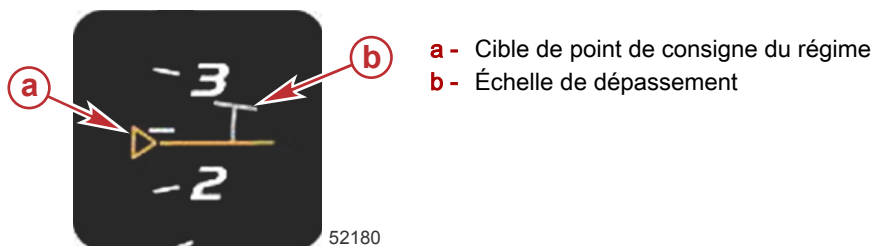
Pour activer Smart Tow, sélectionner un profil de lancement prédéfini ou un profil personnalisé. Lorsque le bateau et la personne remorquée sont prêts, régler la manette des gaz sur pleins gaz. Smart Tow débutera le profil de lancement. Un point d'écran se déplace sur le chemin du profil, indiquant la progression du profil de lancement.

1. L'icône Enable (ON/Activer) est verte lorsqu'elle est active
2. L'icône Disable (OFF/Désactiver) est rouge lorsqu'elle n'est pas active

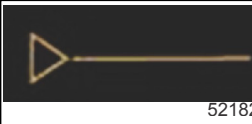
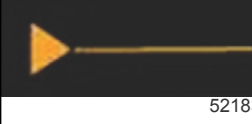
Le bateau poursuivra sa course au régime moteur prédéfini ou vitesse cible jusqu'à ce l'opérateur déplace la manette des gaz sur la position de ralenti.

Valeurs Smart Tow

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



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

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

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



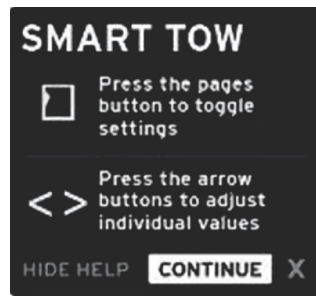
L'affichage du balayage de régime actif est orange

Panneau de présentation Smart Tow

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

- Lorsque HIDE HELP (Masquer l'aide) est choisi, l'écran d'aide ne s'affiche pas lors du cycle de lancement suivant et le système continue à afficher l'écran Smart Tow par défaut.

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



52185

- X permet de quitter l'option Smart Tow.

Zone de données sélectionnées par l'utilisateur de Smart Tow

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



52188

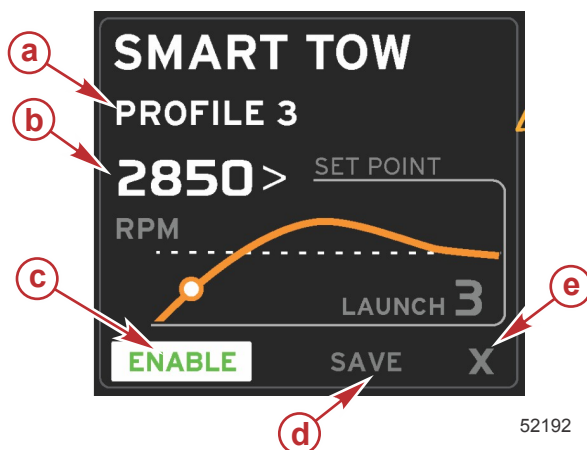
Point graphique animé de lancement

Navigation

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

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

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



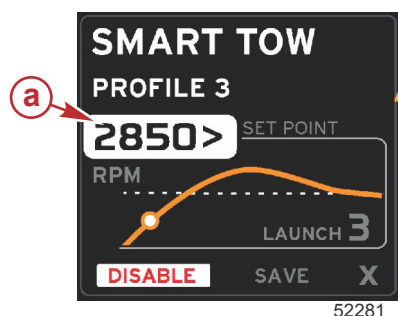
52192

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

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

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

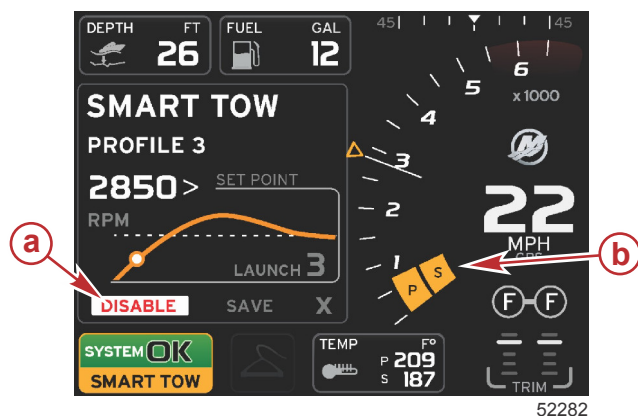
- Le point de consigne correspond à la sélection par défaut lorsque Smart Tow est actif. Le pilote peut ajuster le régime ou la vitesse à l'aide des flèches.



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

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

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



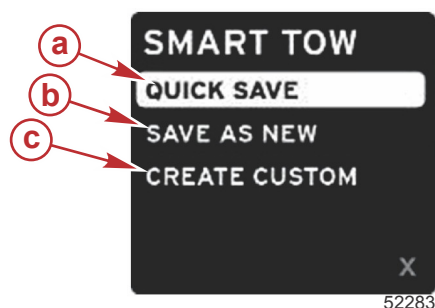
a - Non active – rouge
b - Balayage de régime normal affiché lorsque le mode MPH (Vitesse) est sélectionné.

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

Save (Enregistrer)

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

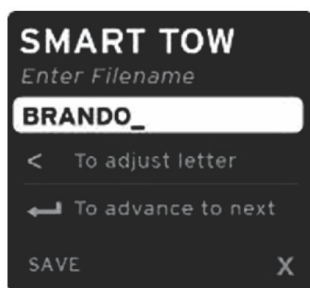
- Le bouton PAGES permet de défiler parmi les choix proposés. Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour confirmer la sélection.



a - Quick save (Enregistrement rapide)
b - Save as new (Enregistrer comme nouveau)
c - Create custom (Personnaliser)

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

- b. À l'aide de la touche ENTER (Entrée), passer à la lettre suivante.



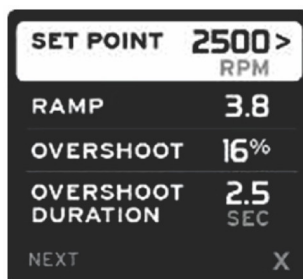
52284

- c. À l'aide du bouton PAGES, mettre Save (Enregistrer) en surbrillance et appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour confirmer les modifications.

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

Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé)

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



52286

- Appuyer sur le bouton PAGES pour déplacer l'onglet de sélection jusqu'aux champs à ajuster. Les boutons fléchés permettent d'ajuster la valeur de l'élément sélectionné.
- Une fois le profil personnalisé terminé, utiliser le bouton PAGES pour mettre en surbrillance **Next (Suivant)** ou **X**.
 - a. Si **Next**(Suivant) est sélectionné, la zone de données sélectionnées par l'utilisateur passe à SAVE AS NEW (Enregistrer comme nouveau) pour créer un nom personnalisé pour le nouveau profil de lancement. Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour accepter la sélection.
 - b. Si **X**est sélectionné, les réglages de profil personnalisé ne sont pas enregistrés et l'écran Smart Tow principal s'affiche.

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.

Cruise Control Mode (Mode Régulateur de vitesse)

Cruise Control (Régulateur de vitesse)



57378

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

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

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

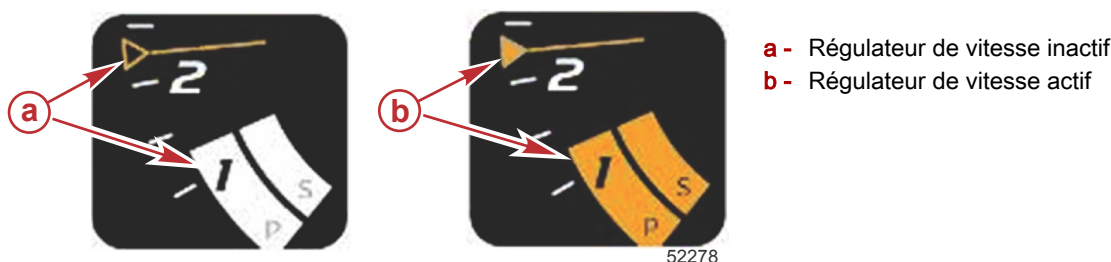
- Ouvrir la barre de défilement et mettre l'icône de régulateur de vitesse en surbrillance. Pour identifier l'icône du régulateur de vitesse, voir **Icônes de la barre de défilement**.

Zones de données du régulateur de vitesse

Modification de champ de données constantes

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

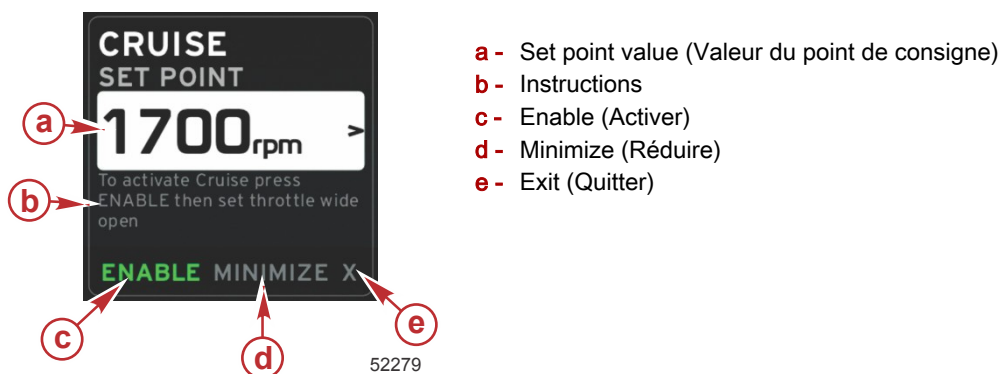
- Lorsque le mode Cruise (Régulateur de vitesse) est activé, des éléments du champ de données constantes sont modifiés afin de communiquer les paramètres suivants :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime).
 - La couleur de balayage de régime passe à l'orange en mode actif pour indiquer que le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



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

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

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

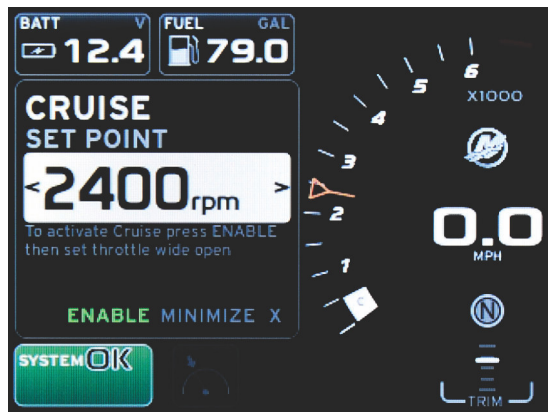


Navigation avec le régulateur de vitesse

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

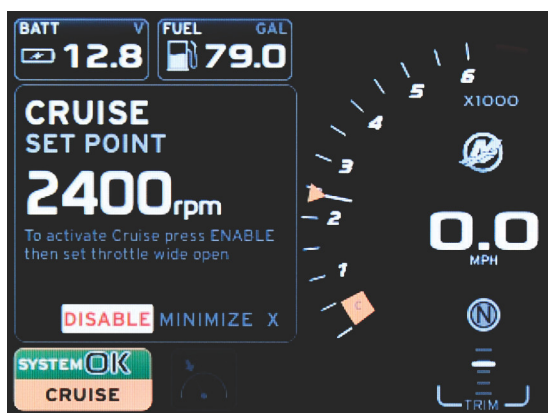
1. À l'aide des boutons fléchés, faire défiler les sélections.

2. Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour activer la sélection.



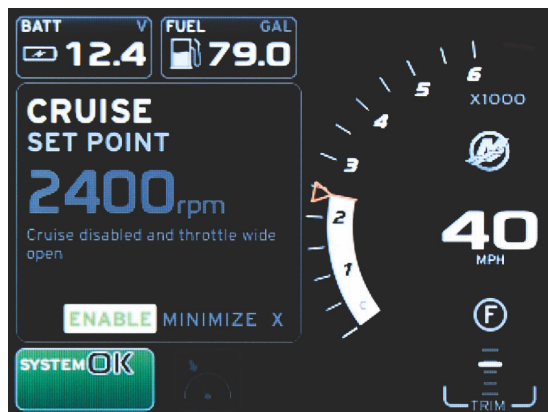
60839

- a. L'activation ou la désactivation permet d'activer ou de désactiver le régulateur de vitesse. Après avoir sélectionné Enable (Activer), régler la manette des gaz dans la position pleins-gaz et VesselView prendra le contrôle de la vitesse de déplacement du bateau.



60841

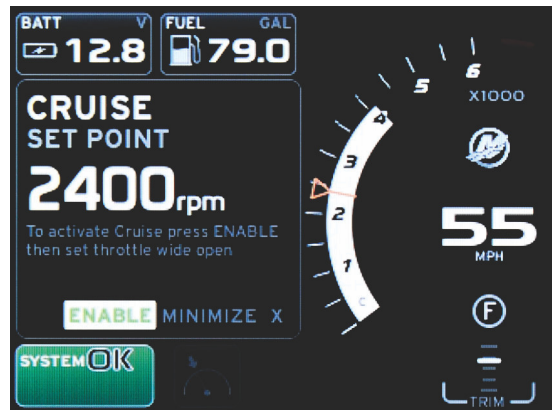
Enable (Activer) sélectionné



60843

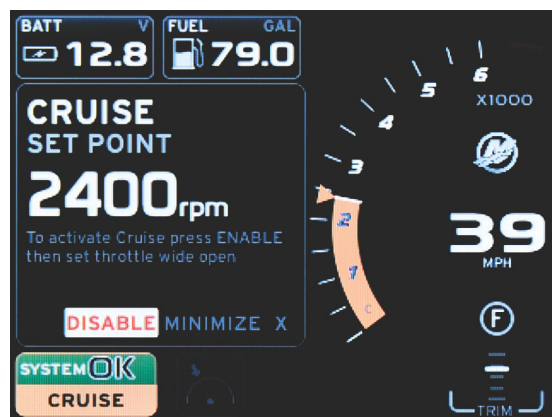
Disable (Désactiver) sélectionné

- b. Lorsque le régulateur de vitesse est désactivé, l'opérateur peut accélérer le déplacement du bateau à la vitesse souhaitée ; le marqueur cible restera dans le balayage de régime moteur au point de consigne de vitesse de croisière.



60844

- c. La sélection de Enable (Activer) fait retourner le balayage de régime moteur au point de consigne de vitesse de croisière.



60842

- d. Minimize (Réduire) masque les données du régulateur de vitesse et affiche CRUISE (Régulateur de vitesse) dans le champ d'état du système. Le pilote peut afficher des informations relatives à d'autres icônes sélectionnées.
3. Le champ de sélection de réglage du point de consigne est l'emplacement par défaut au moment du démarrage du régulateur de vitesse. Une fois que le pilote a modifié les paramètres souhaités, une pression sur le bouton PAGES déplace l'onglet de sélection jusqu'à la sélection Enable/Disable (Activer/Désactiver) dans le pied de page de la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.
- À l'aide des boutons fléchés, naviguer d'une sélection de point de consigne à une autre.
 - Lorsque l'onglet de sélection est en dehors de la zone de navigation (champ de point de consigne), il suffit au pilote de modifier les réglages de régime ou de vitesse. Il n'est pas nécessaire d'appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour appliquer le nouveau paramètre.
4. La fonction Minimize (Réduire) permet au pilote d'utiliser la fonction Cruise (Régulateur de vitesse) tout en affichant des données supplémentaires dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.
- IMPORTANT : Les points de consigne ne peuvent pas être réglés lorsque Cruise (Régulateur de vitesse) est réduit.**
- La sélection de l'icône de la barre de défilement est restreinte. Les éléments non accessibles sont grisés lorsque le régulateur de vitesse est actif.
 - Si le pilote automatique est actif alors que le régulateur de vitesse est réduit, le champ d'état du système affiche CRUISE (Régulateur de vitesse).
 - Les données de la fonction régulateur de vitesse sont affichées en superposition des paramètres du pilote automatique si l'utilisateur sélectionne le champ d'état du système.
 - Si une notification contextuelle relative au pilote automatique s'affiche ou si le pilote utilise le pavé tactile CAN du pilote automatique, les données relatives au pilote automatique renseignent automatiquement la zone de données sélectionnées par l'utilisateur. Pour masquer les données contextuelles, le pilote doit réduire la fenêtre correspondante.
5. Une fois l'option Minimize (Réduire) active, le champ d'état du système affiche CRUISE (Vitesse de croisière).

6. Lorsque quitter est sélectionné alors que l'élément de régulateur de vitesse est affiché et que le pilote appuie sur Enter (Entrée), la fonction du régulateur de vitesse est désactivée. L'icône du régulateur de vitesse s'affiche à côté du champ d'état du système jusqu'à ce qu'une autre icône soit sélectionnée dans la barre de défilement.

Troll Control Mode (Commande de pêche à la traîne)

Commande de pêche à la traîne



57379

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

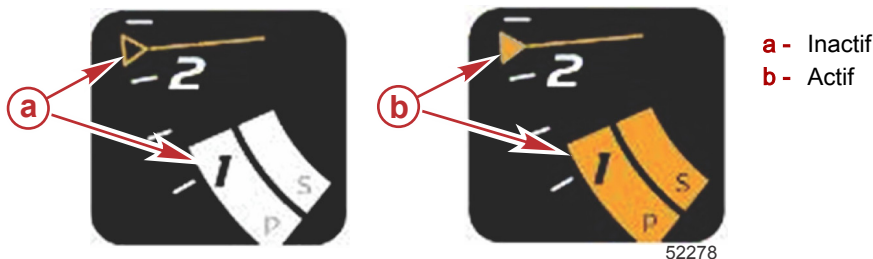
- La fonction Troll (Pêche à la traîne) est basée sur le régime, sauf si le réseau CAN du bateau intègre un GPS Mercury Marine.
- Si le bateau est doté d'un GPS Mercury Marine, sa vitesse constitue le paramètre par défaut.
- Le pilote peut spécifier des points de consigne basés sur le régime ou la vitesse.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

Zone de données de la commande de pêche à la traîne

Modification de champ de données constantes

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

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

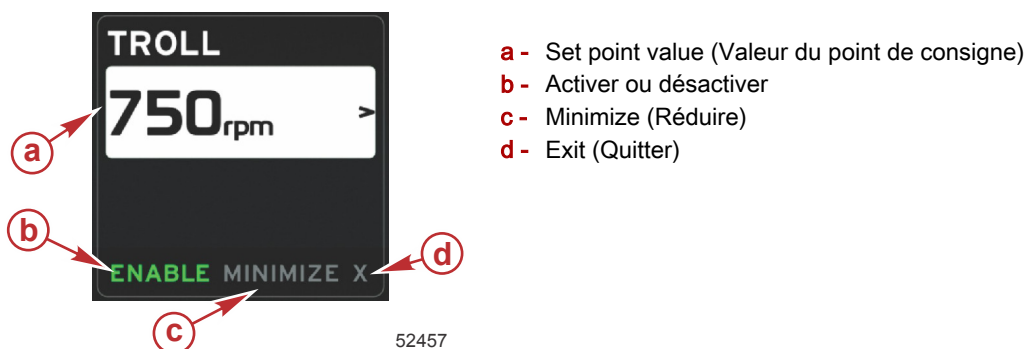


52278

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

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

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

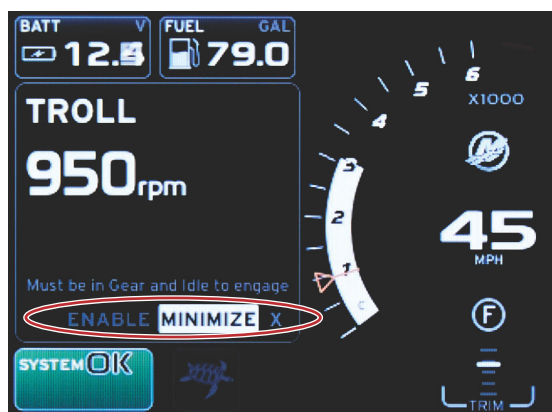


52457

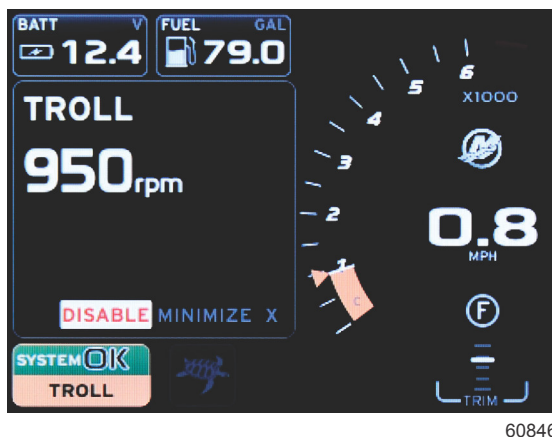
Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)

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

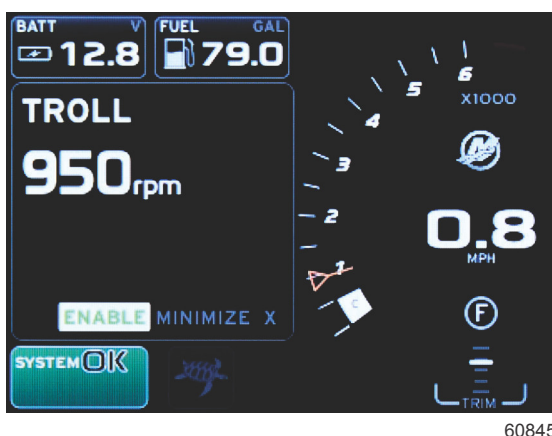
1. À l'aide des boutons fléchés, naviguer parmi les sélections du pied de page.



2. Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour activer la sélection.
 - a. Activer ou désactiver la fonction de l'élément.



Enable (Activer) sélectionné



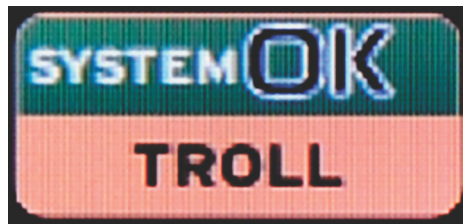
Disable (Désactiver) sélectionné

- b. La sélection de Disable permet à l'opérateur de reprendre le contrôle de la commande des gaz : Le mode Troll ne peut être réactivé que si la manette des gaz est placée en position de point mort et que la transmission est toujours en prise.
- c. Minimize (Réduire) masque les données du mode de pêche à la traîne et affiche TROLL (Pêche à la traîne) dans le champ d'état du système. Le pilote peut afficher des informations relatives à d'autres icônes sélectionnées.

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

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

- a. La sélection de l'icône de la barre de défilement est restreinte. Les éléments non accessibles sont grisés lorsque le mode de pêche à la traîne est actif.
- b. Si le pilote automatique est actif alors que la fonction de pêche à la traîne est réduite, le champ d'état du système affiche TROLL (Pêche à la traîne).



60848

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

Écrans Autopilot (Pilote automatique)

Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique)



57380

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

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

Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique)

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

- La Page 1 comporte des informations de base concernant le pilote automatique.
- La Page 2 contient des données de navigation supplémentaires.

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

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



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

52461

Réduction du pilote automatique

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

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

REMARQUE : Les éléments disponibles dans la barre de défilement sont basés sur le moteur sélectionné dans l'Assistant Installation.

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

Section 4 - Configuration et étalonnages

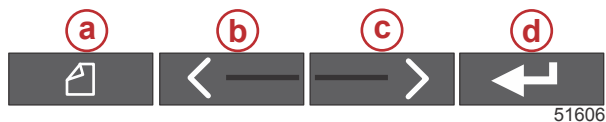
Table des matières

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	46	Supported Data (Données prises en charge)	54
Navigation dans le menu.....	46	ECO Mode (Mode ECO)	54
System (Système).....	46	Cruise/SmartTow Type (Type Régulateur de	
Langue	47	vitesse/SmartTow)	54
About (À propos)	47	Trim	54
Helm 1, Device 1 (Barre 1, Dispositif 1)	47	EasyLink.....	54
Assistant Installation	47	Moteur et transmission	56
Restaurer les paramètres par défaut	48	RPM Synchronization (Synchronisation du régime	
Network (Réseau)	48	moteur)	56
Simulate (Simuler)	48	Réservoirs	56
Time (Heure)	49	Préférences.....	57
Bateau.....	49	Vibreur	58
Tabs (Dérives)	50	Rétroéclairage	58
Réservoirs	50	Barre de défilement	59
Étalonnage du réservoir	50	Fenêtres de données	59
Vitesse	50	Pop-ups (Fenêtres contextuelles)	59
Direction	51	Auto-Cycle Interval (Intervalle de cycle	
Sea Temp (Température de l'eau de mer)		automatique)	59
.....	51	Unités	59
Depth Offset (Correction de la profondeur)		Alarmes.....	60
.....	51	Personality File (Fichier personnalité).....	62
Engines (Moteurs).....	52	Export	62
Engines Shown (Moteurs illustrés)	53	Import (Importer)	62
Engine Model (Modèle de moteur)	53	Restore (Restaurer)	63
Limits (Limites)	54		

Navigation dans le menu Settings (Paramètres)

Navigation dans le menu

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



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

System (Système)



Le tableau suivant indique comment naviguer le menu **Settings** (Paramètres). Un astérisque (*) indique qu'une sélection supplémentaire doit être effectuée à ce stade dans le menu.

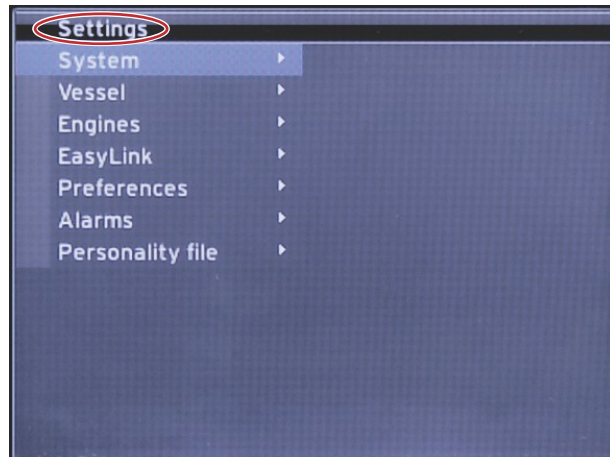
System (Système)				
Language > (Langue >)	Sélectionner la langue souhaitée	—		
About > (À propos >)	Version du logiciel Display	—		
Helm 1, Device 1 > (Barre 1, Dispositif 1 >)	Select helm position > (Sélectionner la position de la barre)	Arrêter le système et le remettre en marche.		
	Sélectionner la liste Device (Dispositif).	Cancel or Save and Restart (Annuler ou Enregistrer et redémarrer)		
Setup wizard > (Assistant Installation >).	Next to begin Setup wizard > (Suivant pour lancer l'Assistant Installation >)	.		
Restore defaults > (Restaurer les paramètres par défaut >)	All Settings > (Tous les paramètres >)	Selected—dot, Not selected—empty (Sélectionné—point, Non sélectionné—vide)		
	Engine Limits > (Modèle de moteur >)	Selected—dot, Not selected—empty (Sélectionné—point, Non sélectionné—vide)		
	Alarm History > (Historique des alarmes >)	Selected—dot, Not selected—empty (Sélectionné—point, Non sélectionné—vide)		
Network (Réseau >)	Auto Select > (Sélection automatique >)	Sources > (Sources >)	Data Source Selection > (Sélection de la source de données)	*
Simulate > (Simuler >)	ON—checkmark, OFF—no checkmark (Activé—coché, Désactivé—décoché)	*		
Time (Date/Heure) >	Décalage de l'heure locale	—		
	Time Format > (Format de l'heure >)	12 ou 24		
	Date Format > (Mode d'affichage de la date >)	MM/JJ/AAAA ou JJ/MM/AAAA		

Il est possible de modifier à tout moment n'importe quel paramètre à l'aide du menu **Settings** (Paramètres). Il est possible de naviguer parmi tous les menus déroulants et volants à l'aide des boutons fléchés GAUCHE et DROIT et de la touche ENTER (Entrée).

Langue

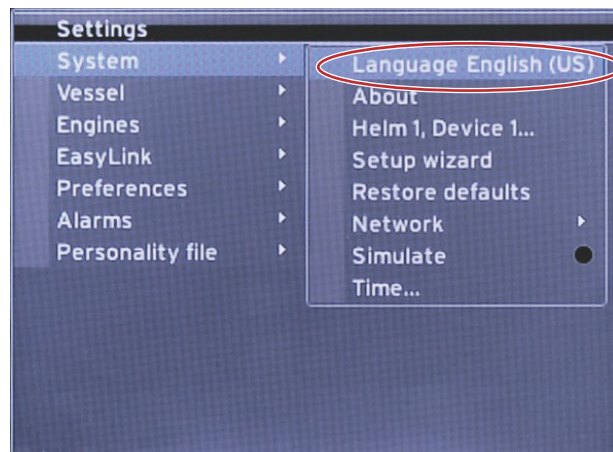
Sélectionner la langue dont l'affichage sur VesselView est souhaité.

1. L'icône SETTINGS (Paramètres) étant en surbrillance, appuyer sur la touche ENTER (Entrée). L'écran du menu **Settings** (Paramètres) s'affiche.



56791

2. Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour ouvrir le menu « Alarms » (Alarmes). **System (Système)** Mettre en surbrillance et sélectionner **Language (Langue)**.



56825

About (À propos)

Afficher la version actuelle du logiciel VesselView.

Helm 1, Device 1 (Barre 1, Dispositif 1)

Définir l'identité exclusive de VesselView. Sur les bateaux à barres ou à VesselViews multiples, il est essentiel d'assurer une transmission des données correcte sur le réseau.

Assistant Installation

Un outil de configuration simple et commode à utiliser. L'Assistant de configuration guidera l'opérateur dans la sélection des données nécessaires du bateau, ce qui permettra de déterminer les fonctionnalités et options disponibles.

- Importation de la configuration à partir d'une carte micro SD
- Configuration du ou des moteurs
 - Sélection du ou des types de moteur
 - Sélection du modèle de moteur.
 - Le bateau est équipé d'une manette des gaz, oui/non
 - Sélection du nombre de moteurs
- L'écran Display setup (Configuration de l'affichage) permet de sélectionner quels moteurs seront affichés par VesselView
- L'écran Device setup (Configuration du dispositif) permet de définir l'identité et l'emplacement de VesselView
- L'écran Units setup (Configuration des unités de mesure) permet de sélectionner quelles unités de mesure seront affichées (métriques ou US standard). Il est possible à tout moment de personnaliser les unités de mesure à l'aide du menu **Preferences** (Préférences).

Section 4 - Configuration et étalonnages

- Tank configuration (Configuration des réservoirs) permet de définir le type, la capacité et le nom des réservoirs du bateau.
- Speed setup (Configuration de la vitesse) permet de sélectionner le type de dispositif qui transmettra les données de vitesse au VesselView.
- À la conclusion des réglages, l'Assistant de configuration enregistre toutes les sélections et revient à l'écran de navigation.

Restaurer les paramètres par défaut

Permet à l'opérateur d'effacer les paramètres, d'effacer l'historique des alarmes ou les limites de performance du moteur.

REMARQUE : L'effacement des limites de performance du moteur n'a aucun effet sur le système de protection du moteur Engine Guardian. Les limites de performance du moteur se définissent au gré de l'opérateur et peuvent être modifiées ou annulées à tout moment.

Network (Réseau)

Les paramètres de réseau permettent à l'utilisateur de sélectionner de nombreuses sources de données, de scanner le bus CAN et la structure NMEA pour déterminer quels sont les composants de transmission de données d'entrée et de sortie installés, et d'examiner les rapports de diagnostic, lesquels rapports fournissent des données sur les erreurs et les dépassements intervenus sur les réseaux de communication CAN et NMEA. Une telle fonctionnalité peut s'avérer utile à un technicien qualifié pour le diagnostic des erreurs de communication CAN et NMEA. Device List (Liste de dispositifs) affiche tous les composants de rapports de données de bus CAN et de structure NMEA reconnus.

- Auto Select scanne le réseau du bateau et identifie tous les dispositifs compatibles à bord.
- L'option Supported Data (Données prises en charge) permet au pilote de sélectionner quels sont les types de données affichées par VesselView. La sélection par défaut pour chaque élément est VesselView.

Configuration de la source des données		
GPS >	All data >(Tous les données >)	Auto
Vessel > (Bateau >)	Heading (Cap), Vessel fuel rate (Consommation en carburant du bateau), Rudder angle (Angle de gouvernail) et Trim tabs (Dérives)>	
Engine > (Moteur >)	Port and Starboard (Bâbord et tribord)	Temp (Température), Oil Temp (Température d'huile), Boost Pressure (Pression de suralimentation), Oil Pressure (Pression d'huile), Water Pressure (Pression d'eau), RPM (Régime moteur), Alternator (Alternateur), Fuel Rate (Consommation de carburant), Engine Hours (Heures de fonctionnement du moteur), Maintenance générale prédictive, Trim Status (État de trim), Malfunction Indicator Light (Témoin d'anomalie), Engine Performance (Rendement du moteur)
Fuel Tank > (Réservoir de carburant >)	Port Fuel and Starboard Fuel > (Réservoirs de carburant bâbord et tribord)	
Fuel Tank > (Réservoir de carburant)	Port and Starboard > (bâbord et tribord >)	Niveau de carburant et carburant restant
Water Tank > (Réservoir d'eau >)	Water > (Eau >)	Fresh Water Levels (Niveaux d'eau douce)
Live Well > (Viviers >)	Live Well > (Viviers >)	Live Well Level (Niveau de vivier)
Battery > (Batterie >)	# >	Battery Voltage (Tension de batterie)
Speed/Depth > (Vitesse/Profondeur >)	Pitot Speed and Depth > (Vitesse de Pitot et profondeur >)	Source
Log/Timer > (Journal/Temporisateur >)	Water Distance > (Distance de l'eau)	Calculé(e)
Environment > (Environnement >)	Outside Temperature > (Température extérieure >)	Sources

- Device List (Liste des dispositifs) affichera tous les composants identifiés au cours du processus Auto Select (Sélection automatique)
- L'option Diagnostics (Diagnostic) permet d'afficher le type d'activité en cours et le pourcentage de charge des réseaux CAN.
- La variation magnétique peut être réglée sur Auto (Automatique) ou modifiée en + ou en - d'un maximum de 5 chiffres, y compris deux décimales.
- La fonction « Smart Contextual Enabled » (Activation de la fonction Données contextuelles intelligentes) permet d'activer et de désactiver l'affichage numérique des régimes moteur dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur.
- Le bus CAN H peut être désactivé afin de pouvoir diagnostiquer les problèmes de communication. Dans des conditions de fonctionnement normales, cette fonctionnalité est toujours sélectionnée.

Simulate (Simuler)

Le mode « Simulate » permet de déconnecter VesselView du réseau et de générer des données aléatoires sur l'écran. Les données affichées, quelles qu'elles soient, ne sauraient être considérées comme exactes ni utilisées pour le pilotage du bateau. « Simulate » est conçu pour que l'opérateur se familiarise avec VesselView avant de l'utiliser sur l'eau.

Time (Heure)

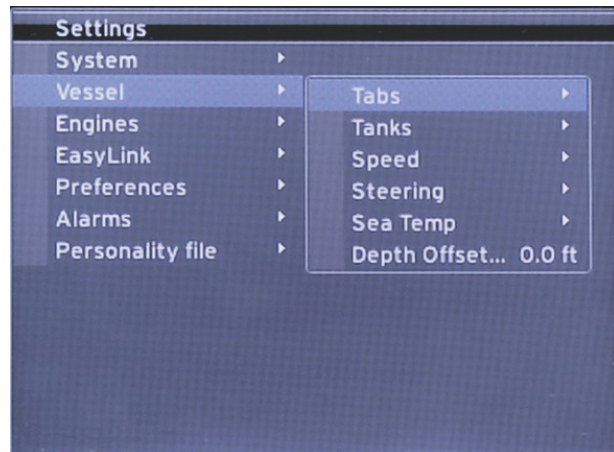
Les paramètres d'heure peuvent être modifiés par la sélection de : Heure locale, format 12/24 heures et mode d'affichage de la date.

Le signe supérieur à (>) indique des options de menu supplémentaires. Un astérisque (*) indique des informations complémentaires sur l'élément de menu considéré.

Bateau



56815



56817

Vessel permet à l'opérateur d'assigner la source des données d'un onglet ; de configurer les noms et les capacités des réservoirs ; de déterminer la source de la vitesse mesurée ; d'assigner des valeurs de vitesse et de température de l'eau de mer ; d'identifier le décalage du transducteur de profondeur, la source des moteurs, le nombre de réservoirs de carburant et la capacité totale du ou des réservoirs de carburant. La contenance en carburant peut également être réinitialisée après remplissage.

Le signe supérieur à (>) indique des options de menu supplémentaires. Un astérisque (*) signale des informations complémentaires sur l'élément de menu considéré.

Bateau				
Tabs (Dérives) >	Source > (Source >)	Starboard Calibration > (Étalonnage tribord)	Calibration Window > (Fenêtre d'étalonnage)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)
		Outboard Calibration > (Étalonnage du moteur hors-bord)	Calibration Window > (Fenêtre d'étalonnage)	Reset, Save, ou Cancel (Réinitialiser, Enregistrer ou Annuler)
Tanks > (Réservoirs >)	Tank name and position > (Nom du réservoir et position >)	Calibration (Étalonnage) >	Calibration Window > (Fenêtre Étalonnage >)	Reset, Save, or Cancel * (Réinitialiser, Enregistrer ou Annuler *)
Speed (Vitesse) >	Commande de vitesse.	Strategy or GPS > (Strategy ou GPS >)	GPS > (GPS >)	CAN P ou CAN H (CAN P ou CAN H)
		Pitot > (Pitot >)	Pitot Source > (Source Pitot >)	Sensor Type (Type de capteur)
		Paddle wheel > (Roue radiale >)	Paddle wheel Source > (Source de la roue radiale)	Sensor—Current or Legacy (Capteur—Actuel ou ancien)
Steering > (Direction >)	Steering Angle Source > (Source de l'angle de direction >)	Selection (Sélection)		

Section 4 - Configuration et étalonnages

Bateau				
	Show > (Afficher >)	Dot—display, Empty—hide (Point—afficher, Vide—masquer)		
	Invert Steering >(Inversion de la direction)	Dot—yes, Empty—no (Point—oui, Vide—non)		*
	Offset (Correction) >	Offset options > (Options de décalage >)	Save or Cancel (Enregistrer ou Annuler)	*
Sea Temp > (Température de l'eau de mer >)	Selection > (Sélection >)			
Depth Offset > (Correction de profondeur >)	Offset (Correction) >	Offset options > (Options de décalage >)	Calibration (Étalonnage) >	Save or Cancel (Enregistrer ou Annuler)

Tabs (Dérives)

Tab Data Source (Source des données des dérives) peut être sélectionnée avec ce paramètre. « Tab Data Source » comprend : dérives, TVM (Module d'orientation de la poussée) et PCM.

Suivent les positions des options Tab Source

1. PCM0 = moteur extérieur tribord
2. PCM1 = moteur extérieur bâbord
3. PCM2 = moteur intérieur tribord ou intérieur
4. PCM3 = moteur intérieur bâbord
5. TVM = embase en nacelle
6. TAB = module de dérive

L'option Show (Afficher) permet de déterminer si les données de dérive seront affichées à l'écran : checked (coché) = yes (oui) ou unchecked (non coché) = no (non).

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 0 % réel pour la dérive. Abaisser complètement la dérive, et noter la valeur qui correspondra au 100 % réel pour la dérive. Sélectionner SAVE (Enregistrer) pour enregistrer les nouvelles données d'étalonnage des dérives.

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.

La configuration des réservoirs (Configure Tanks) est prise en charge par l'Assistant de configuration, mais il est possible d'apporter des modifications à tout moment.

Étalonnage du réservoir

L'étalonnage d'un réservoir permet au pilote d'ajuster les valeurs de contenance d'un réservoir, du plein jusqu'au vide. Lorsqu'un réservoir est affiché en surbrillance, sélectionner ENTER (Entrée) pour activer l'écran d'étalonnage.

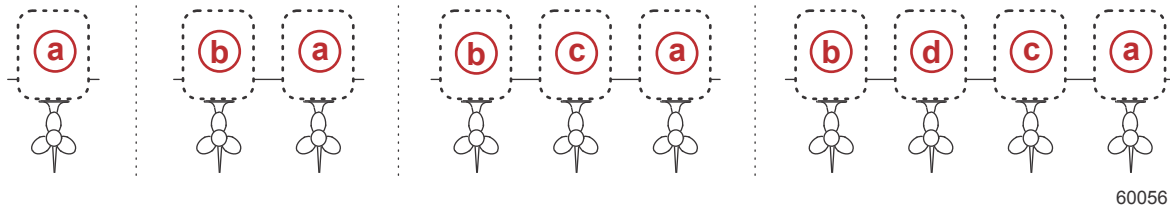
Les paramètres par défaut se trouvent dans la seconde colonne et peuvent être sélectionnés en appuyant sur les boutons fléchés. Dans l'exemple suivant, il est avéré que le réservoir est plein, mais une valeur de 79 pour cent du plein est relevée. Sélectionner le bouton d'enregistrement (RECORD) dans la ligne 100 pour cent. VesselView considère désormais qu'une 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.

Vitesse

Les paramètres de vitesse sont pris en charge par L'Assistant Installation mais la sélection des éléments GPS, tube de Pitot et roue radiale peut être modifié à l'aide de ce menu. Strategy et GPS sont les options. Si le bateau est équipé d'un GPS connecté au réseau CAN, choisir cette option. Si le bateau est équipé d'un capteur Pitot et/ou d'une roue radiale, il faut sélectionner cette option. Une stratégie de gestion de la vitesse fondée sur des capteurs Pitot et des roues radiales est traitée plus bas dans cette section.

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 positions des options PCM sont indiquées dans l'illustration suivante.



- a - PCM0
- b - PCM1
- c - PCM2
- d - PCM3

Le seuil STW (Speed-through-water) est la vitesse de transition approximative à laquelle les calculs d'une roue radiale s'effectuent par une source différente : GPS ou capteur Pitot. Pour modifier le nom du réservoir, sélectionner le champ et utiliser le pavé numérique virtuel pour personnaliser le nom du réservoir.

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.

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.

La fonction « Steering Offset » (Correction de la direction) est utilisée pour aligner le moteur hors-bord, la transmission en Z ou le moteur inboard sur 0°. 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 l'onglet 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. Remarque que le décalage ne varie pas sur l'écran d'affichage tant que le bouton Save (Enregistrer) n'a pas été sélectionné.

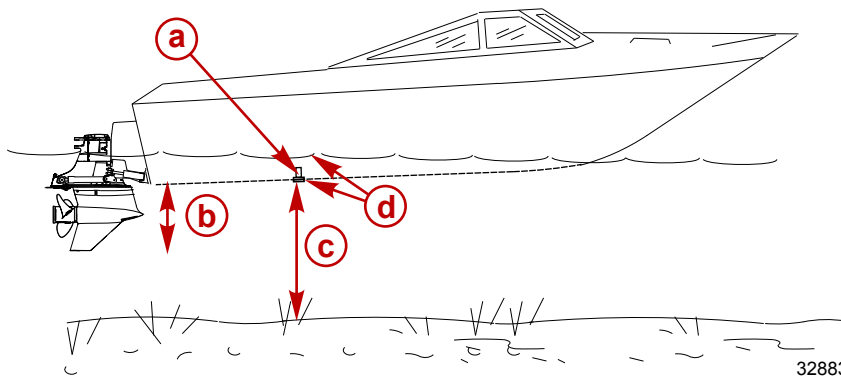
Sea Temp (Température de l'eau de mer)

En fonction du type de transmetteur de température qui équipe le bateau, l'opérateur peut sélectionner la source des données. Les options PCM sont disponibles sur les bateaux équipés d'un capteur SmartCraft. Les options Airmar® sont destinées aux bateaux équipés d'un capteur branché sur une connexion de diagnostic à 4 broches. Le tableau illustre la position du moteur utilisée pour la transmission des données de température au VesselView.

Capteur SmartCraft		Capteur Airmar	
PCM0	Moteur extérieur tribord	Airmar0	Moteur extérieur tribord
PCM1	Moteur extérieur bâbord	AirMar1	Moteur extérieur bâbord
PCM2	Moteur intérieur tribord ou central	Airmar2	Moteur intérieur tribord
PCM3	Moteur intérieur bâbord	AirMar3	Moteur intérieur bâbord

Depth Offset (Correction de la profondeur)

Depth Offset (Correction de la profondeur) est la distance qui sépare le transducteur de la ligne de flottaison. La valeur par défaut de la correction est de 0.0 foot (0,0 pied). Pour définir une correction en dessous du transducteur, retrancher de la correction de profondeur. Pour définir une correction au-dessus du transducteur, ajouter à la correction de profondeur.

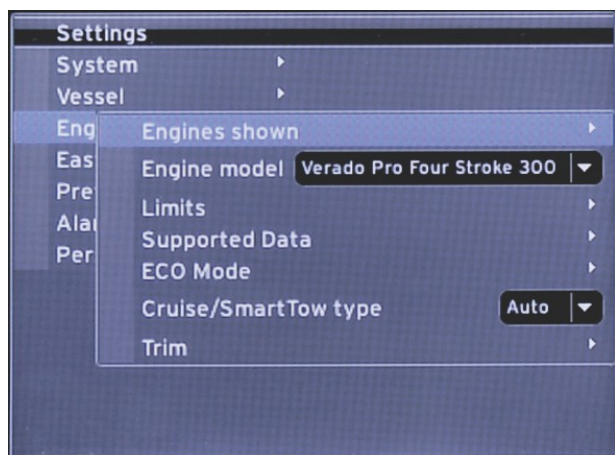


- a - Depth transducer (Transducteur de profondeur)
- b - Pour définir une correction en dessous du transducteur, retrancher de la correction de profondeur
- c - No offset (Pas de correction). Distance du transducteur de profondeur au fond.
- d - Pour définir une correction au-dessus du transducteur, ajouter à la correction de profondeur

Engines (Moteurs)



56815



56818

Il est possible de définir le type et le modèle de moteur. Il est possible de définir des limites au fonctionnement du moteur en fixant des valeurs maximales et minimales aux paramètres opérationnels. Il est possible d'activer ou de désactiver la sélection d'éléments de données à partir de ce menu. Les paramètres ECO, Cruise, Smart Tow et trim peuvent être réglés à partir du menu **Engines Settings** (Paramètres des moteurs).

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

Moteurs				
Engines Shown > (Moteurs illustrés >)	Select > (Sélectionner >)	Port, dot—yes, Empty—no (Bâbord, Point—oui, Vide—non)		
		Starboard, dot—yes, empty—no (Tribord, Point—oui, Vide—non)		
Engine model > (Modèle de moteur >)	Select			
Limits (Limites) >	RPM > (Sélectionner le régime moteur >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)	
	Fuel Rate > (Consommation de carburant)	STBD or PORT > (Tribord ou Bâbord)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)
	Coolant Temp > (Température du liquide de refroidissement)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)		
	Oil Temp > (Température d'huile >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)	
	Oil Pressure > (Pression d'huile >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)	
	Water Pressure > (Pression d'eau >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)	
	Battery Voltage (Tension de batterie) :	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)	

Moteurs				
	Intake Temp > (Température à l'admission >)	STBD or PORT > (Bâbord ou Tribord >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)
	Boost Pressure > (Pression de suralimentation >)	STBD or PORT > (Bâbord ou Tribord >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)
	Trans Oil Pressure > (Pression de l'huile de transmission >)	STBD or PORT > (Bâbord ou Tribord >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)
	Trans Oil Temperature > (Température de l'huile de transmission >)	STBD or PORT > (Bâbord ou Tribord >)	Min, Max, and Warnings Options > (Min, Max et Options d'avertissement >)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)
Supported Data > (Données prises en charge >)	Actual Gear > (Rapport sélectionné >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Boost Pressure > (Pression de suralimentation >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Fuel Pressure > (Pression du carburant >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Gear Pressure > (Pression d'engrenages >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Gear Temperature > (Température des engrenages >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Load Percent > (Pourcentage de charge >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Manifold Temperature > (Température du collecteur >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Oil Pressure > (Pression d'huile >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Oil Temperature (Température de l'huile)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Throttle Percent > (Pourcentage d'accélération >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
	Water Pressure > (Pression d'eau >)	Dot—yes, empty—no (Point—oui, Vide—non)		
ECO Mode > (Mode ECO >)	Fuel Economy Stability > (Économie de carburant (liquide))	Enter Data (Entrer données)		
	RPM Stability > (Stabilité du régime moteur >)	Enter Data (Entrer données)		
	RPM Window Minimum > (Fenêtre de régime minimal >)	Enter Data (Entrer données)		
	RPM Window Minimum > (Fenêtre de régime minimal >)	Enter Data (Entrer données)		
	RPM target proximity > (Proximité de la cible de régime >)	Enter Data (Entrer données)		
	Trim target proximity > (Proximité de la cible de trim >)	Enter Data (Entrer données)		
Cruise/SmartTow type > (Type Régulateur de vitesse/SmartTow >)	RPM—Auto, RPM, or Speed (Régime moteur—Auto, Régime moteur ou Vitesse)			
Trim >	Show—PORT and STBD > (Show—Bâbord et Tribord >)	Has Trim—dot—yes, empty—no (Trim—point—yes, vierge—non)	Calibration Data > (Données d'étalonnage)	Reset (Réinitialiser), Save (Enregistrer) ou Cancel (Annuler)

Engines Shown (Moteurs illustrés)

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 deux 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.

Engine Model (Modèle de moteur)

Les paramètres de modèle de moteur permettent à l'utilisateur de modifier les descriptions des ensembles de propulsion. L'option de modèle de moteur est prise en charge par l'Assistant Installation, 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. Utiliser le bouton rotatif pour passer en revue la liste des moteurs et appuyer sur le bouton rotatif pour effectuer une sélection.

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.

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 inférieure rouge du graphique à l'écran
Alarme haute :	Valeur en bas de la section supérieure rouge du graphique à l'écran

Supported Data (Données prises en charge)

Les paramètres Supported Data (Données prises en charge) permettent au pilote de sélectionner quelles données de moteur et d'embase seront affichées à l'écran. Les boîtes de données sont présélectionnées en fonction du modèle de moteur sélectionné mais peuvent être modifiées à tout moment. Les données prises en charge varient d'un moteur à l'autre.

ECO Mode (Mode ECO)

Les paramètres ECO Mode permettent d'ajuster les intervalles d'actualisation de l'affichage du régime moteur et de la consommation de carburant, de modifier la plage de régime moteur souhaitée ainsi que la précision des cibles de trim et de régime moteur. Les valeurs par défaut sont fondées sur le modèle de moteur sélectionné dans le menu de sélection de modèle Engine (Moteur) Voir **Section 3 – Mode ECO** pour de plus amples informations.

Cruise/SmartTow Type (Type Régulateur de vitesse/SmartTow)

Les réglages Cruise/SmartTow permettent à l'opérateur de sélectionner la source des données reçues par VesselView : GPS, RPM ou Auto. Le réglage par défaut est Auto. VesselView contrôle les données en provenance de la source de données de vitesse sélectionnée au moyen de l'Assistant Installation.

Trim

Les paramètres de trim permettent au pilote de sélectionner quelle position de trim ou d'embase sera affichée à l'écran VesselView. Lorsque trim est décoché dans le menu **Settings** (Paramètres), l'affichage de trim à l'écran est remplacé par une boîte de données de supplémentaire.

Les paramètres de trim permettent aussi d'étalonner la plage d'affichage de trim d'un moteur ou d'une embase. VesselView affiche une échelle graduée dans la boîte de données sélectionnée par l'utilisateur ainsi qu'un curseur gradué au bas de l'écran. Les pourcentages de trim sont représentés par les marques de teinte gris pâle. Les pourcentages de tilt (inclinaison) sont représentés par des marques plus foncées. La barre blanche du graphique indique la position exacte du trim.

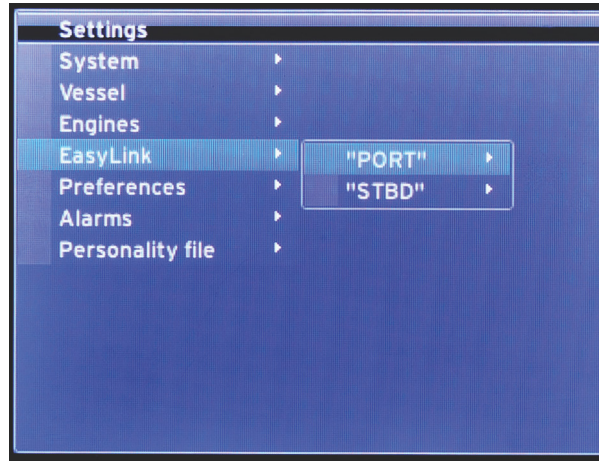
À l'aide de la fenêtre d'étalonnage, il est possible d'affiner les pourcentages de trim pour mieux afficher à l'écran les limites réelles dans les champs d'état de trim.

Le point où la plage de trim coïncide avec la plage d'inclinaison est le point où le trim devient tilt (inclinaison) Ce pourcentage de transition peut être réglé pour refléter plus précisément la position du curseur dans l'affichage de l'échelle de trim.

EasyLink



56815



56819

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

EasyLink		
Port, Starboard (Bâbord, Tribord) >	Engine and Transmission (Moteur et Transmission) >	Port or Starboard—ON—dot, OFF—no dot (Bâbord ou tribord—Marche—Point, OFF—pas de point)
	RPM sync > (Synchronisation régime moteur).	Port or Starboard—ON—dot, OFF—no dot (Bâbord ou tribord—Marche—Point, OFF—pas de point)
	Fuel tank 1 > (Réservoir de carburant 1 >)	Port or Starboard—ON—dot, OFF—no dot (Bâbord ou tribord—Marche—Point, OFF—pas de point)
	Fuel tank 2 > (Réservoir de carburant 2 >)	ON—dot, OFF—no dot (Marche—Point, OFF—pas de point)
	Oil tank > (Réservoir d'huile >)	ON—dot, OFF—no dot (Marche—Point, OFF—pas de point)
	Fresh Water > (Eau douce >)	ON—dot, OFF—no dot (Marche—Point, OFF—pas de point)
	Wastewater tank (Réservoir d'eaux usées) >	Gray tank 1, Black tank 1—ON—dot, off—no dot (Réservoir gris 1, Réservoir noir 1—ON—point, OFF—pas de point)

Les paramètres EasyLink permettent d'utiliser les connecteurs des jauges reliées (Link Gauges) du faisceau de VesselView pour transmettre des données aux jauges reliées de la barre. Quatre connexions d'instruments reliés au faisceau VesselView sont étiquetés SYS LINK STBD (System Link tribord) et SYS LINK PORT (System Link bâbord).

Section 4 - Configuration et étalonnages

Les connecteurs de liaison de données (DLC) bâbord et tribord peuvent être sélectionnés pour transmettre des données qui proviennent de sources différentes de celles indiquées sur l'étiquette du faisceau de connexion. Cela peut être utile lorsque des instruments similaires sont situés hors de la portée du faisceau d'extension de l'instrument femelle.



59954

Exemple de connecteurs EasyLink d'un faisceau VesselView

Moteur et transmission

Les données de transmissions et de moteur peuvent être sélectionnées pour s'afficher sur un instrument relié au système (SLG) compatible qui sera utilisé pour transmettre les données

RPM Synchronization (Synchronisation du régime moteur)

RPM Synchronization (Synchronisation du régime moteur) permet de régler plusieurs moteurs au même régime à l'aide du bouton SYNC du pavé tactile CAN. Si le bateau est équipé d'un instrument relié au système SYNC, l'opérateur peut voir l'aiguille bouger jusqu'à ce que la synchronisation soit obtenue. La position par défaut de la connexion du faisceau de liaison est PORT (Bâbord) pour cet instrument. PORT (Bâbord) doit toujours être coché.



60226

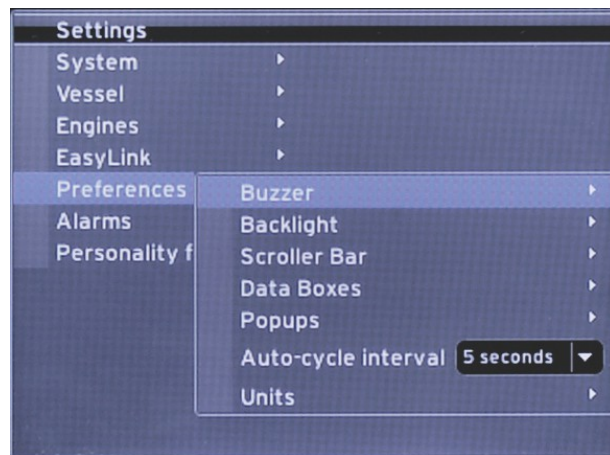
Réservoirs

Au cours de la configuration des réservoirs, des données ont été saisies qui définissent l'emplacement, le nom et la capacité de chacun des réservoirs. Les paramètres des instruments reliés au système permettent de sélectionner quel faisceau de connexion transmettra les données obtenues en sélectionnant l'onglet de réservoir. Les onglets de réservoirs avec tête de flèche indiquent que ces réservoirs ont été définis lors de la configuration des réservoirs dans le menu **Vessel settings** (Paramètres du bateau) et qu'on peut leur assigner un emplacement sous EasyLink.

Préférences



56815



56820

Le menu **Préférences** (Préférences) permet à l'opérateur de définir des niveaux de bips, de modifier les paramètres de rétroéclairage, d'activer des éléments de la barre de défilement, de remplir des boîtes de données, de personnaliser des écrans contextuels et de sélectionner des unités de mesure.

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

Préférences (Préférences)			
Buzzer (Vibreur) >	Key beeps—OFF, Quiet, Normal, or Loud (Tonalité des touches—Désactivé, Discret, Normal ou Niveau sonore élevé)	—	
	Alarm beeps—ON—dot, OFF—no dot (Tonalités d'alarme—Activé—point, Désactivé—pas de point)	—	
Backlight (Rétroéclairage) >	Level (Niveau) >	Select 0%—100% (Sélectionner 0 %—100 %)	
	Night mode > (Mode nocturne >)	ON—dot, OFF—no dot (Activé—point, Désactivé—pas de point)	
	Network update > (Mise à jour du réseau >)	ON—dot, OFF—no dot (Activé—point, Désactivé—pas de point)	
	Local gain > (Gain local >)	Input 0%—100% (Entrée 0 %—100 %)	
Scroller Bar > (Barre de défilement >)	Auto-hide delay > (Délai de masquage automatique >)	Select 5, 10, 15, or 20 seconds (Sélectionner 5, 10, 15 ou 20 secondes)	
	Item visibility > (Visibilité des éléments >)	X-Pand—ON—dot, OFF—no dot (Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Temperatures—ON—dot, OFF—no dot (Température—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Pressure—ON—dot, OFF—no dot (Pression—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Voltages—ON—dot, OFF—no dot (Tension—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Fuel—ON—dot, OFF—no dot (Carburant—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Tanks—ON—dot, OFF—no dot (Réservoirs—Activé—point, Désactivé—pas de point)	

Section 4 - Configuration et étalonnages

Préférences (Préférences)		
		Advanced—ON—dot, OFF—no dot (Paramètres avancés—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Performance—ON—dot, OFF—no dot (Performances—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Trim and Tabs—ON—dot, OFF—no dot (Trim et dérives—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Trip Log—ON—dot, OFF—no dot (Journal des sorties—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Navigation—ON—dot, OFF—no dot (Navigation—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Generator—ON—dot, OFF—no dot (Générateur—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		ECO—ON—dot, OFF—no dot (ECO—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Autopilot—ON—dot, OFF—no dot (Autopilot—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Cruise—ON—dot, OFF—no dot (Régulateur de vitesse—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		Troll Control—ON—dot, OFF—no dot (Commande de pêche à la traîne—Activé—point, Désactivé—pas de point)
		SmartTow—ON—dot, OFF—no dot (SmartTow—Activé—point, Désactivé—pas de point)
Data Boxes (Zones de données) >	REMARQUE : Les zones de données disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion. Sélectionner les options à afficher.	—
Pop-ups >(Fenêtres contextuelles >)	Warnings > (Avertissements >)	ON—dot, OFF—no dot (Activé—point, Désactivé—pas de point)
	Joystick Piloting > (Système de pilotage par manette)	ON—dot, OFF—no dot (Activé—point, Désactivé—pas de point)
	Trim >	ON—dot, OFF—no dot (Activé—point, Désactivé—pas de point)
	Trim pop-up time > (Durée d'affichage des fenêtres contextuelles de trim)	Select 2, 5, or 10 seconds (Sélectionner 2, 5 ou 10 secondes)
Auto-cycle interval > (Intervalle de cycle automatique >)	Select 1, 5, or 10 seconds (Sélectionner 1, 5 ou 10 secondes)	—
Units (Unités) >	Distance—nm, km, or mi (Distance—nm, km ou mi)	—
	Distance small—ft, m, or yd (Distance courte—ft, m ou yd)	—
	Speed—kn, kph, or mph (Vitesse—Kn, km/h ou mi/h)	—
	Wind speed—kn, kph, mph, or m/s (Vitesse du vent—Kn, km/h, mi/h ou m/s)	—
	Depth—m, ft, or fath (Profondeur—m, ft ou fa)	—
	Altitude—m or ft (Altitude—m ou ft)	—
	Heading—°M or °T (Cap—°M ou °T)	—
	Temperature—°C or °F (Température—°C ou °F)	—
	Volume—L or gal (Volume—l or gal)	—
	Economy—Distance/Volume, Volume/Distance, mpg, g/mi, km/L, or L/100km (Économie—Distance/Volume, Volume/Distance, mpg, g/mi, km/l, or l/100km)	—
	Pressure—in. Hg, bar, psi, or kPa (Pression—in. Hg, bar, psi ou kPa)	—
	Baro Pressure—in. Hg, mb, or hPa (Pression barométrique—in. Hg, mb ou hPa)	—

Vibreur

Le vibreur permet à l'utilisateur de régler le volume sonore des touches bips. Le bip est la confirmation auditive qu'une sélection a été faite.

Il est possible d'activer / désactiver les bips d'alarme avec cette touche. Toutes les alarmes sont affichées sur l'écran VesselView, quel que soit l'état du bip d'alarme. Les préférences en matière de bips d'alarme ne s'appliquent qu'aux alarmes qui ne sont pas contrôlées par le système Mercury Guardian. Par exemple, une alarme de bas niveau de carburant (LOW FUEL LEVEL)

Rétroéclairage

Les préférences en matière de rétroéclairage se règlent à partir de ce menu.

- La luminosité de l'écran se règle par incréments de 10 % dans une plage comprise entre 10 et 100 %.
- Un mode nocturne est disponible dans les environnements à faible luminosité.
- Tous les instruments et appareils (Link Gauges) reliés à VesselView s'afficheront, après mise à jour du réseau, au pourcentage de luminosité sélectionné par l'opérateur à l'onglet Level (Niveau).

- La fonction Local Gain (Gain local) ne peut être utilisée que pour régler l'affichage de VesselView, indépendamment d'autres indicateurs et jauges, même si la case Network Update (Mise à jour du réseau) est sélectionnée. Dans certaines conditions d'éclairage, la luminosité de l'écran VesselView peut être trop forte pour le confort de la lecture mais il est nécessaire de maintenir le niveau de luminosité des autres indicateurs et jauges. Suivre ces instructions pour régler l'affichage de VesselView avec la fonction Local Gain (Gain local).
 - a. Sélectionner Level (Niveau) et choisir un pourcentage de luminosité.
 - b. Sélectionner Local Gain (Gain local) et saisir le pourcentage sélectionné à l'étape **précédente** ;sélectionner **OK sur le clavier**.
 - c. Restaurer l'option Level (Niveau) à la valeur **100 %**. L'écran VesselView reste assombri tandis que tous les appareils et jauges en réseau conservent leur luminosité.
 - d. Pour restaurer la pleine luminosité de VesselView, sélectionner Local Gain (Gain local), saisir **100** et sélectionner **OK**.
 - e. Sélectionner l'onglet Level (Niveau) et choisir un pourcentage quelconque autre que 100 et appuyer sur la touche Enter (Entrée) Sélectionner **100 %** et le taux de 100% de luminosité de VesselView est restauré.

Barre de défilement

Les paramètres de la barre de défilement comprennent un mode de masquage automatique réglable entre 5 et 30 secondes avant que la barre ne soit réduite si aucune sélection n'est faite.

La fonction d'affichage des éléments de la barre de défilement (Scroller Bar Item visibility) affiche les éléments cochés qui s'afficheront au menu de la barre de défilement au bas de l'écran VesselView. Les éléments de la barre de défilement sont présélectionnés en fonction de la sélection moteur effectuée avec l'Assistant Installation (Setup Wizard), mais n'importe quel élément de cette barre peut être activé/désactivé à tout moment.

Fenêtres de données

Les fenêtres de données affichent un maximum de trois éléments de données à l'écran.

Il est possible d'accroître le nombre de fenêtres de données de un à trois maximum, en fonction des sélections effectuées dans le menu Settings (Paramètres). Lorsqu'une fenêtre de données est sélectionnée, elle s'affiche dans le coin supérieur gauche de l'écran. Si l'option de fenêtres de données supplémentaires est grisée, c'est l'indication que tout l'espace disponible est utilisé par VesselView. Pour libérer de l'espace à l'écran, suivre les instructions suivantes.

Pour activer une deuxième fenêtre de données, entrer dans le menu Settings (Paramètres) Sélectionner Vessel>Tabs>Show (Bateau>Dérives>Afficher). Décocher l'option Show pour effacer les données de dérive affichées. Une deuxième fenêtre de données s'affiche à la place

Pour activer une troisième fenêtre de données, entrer le menu « Settings » (Paramètres). Sélectionner Engines>Trim>Show (Moteurs>Trim>Afficher) Décocher l'option Show (Afficher) pour effacer les données de trim de l'écran. Cette zone d'écran sera remplacée par une troisième fenêtre de données.

REMARQUE : Il n'est pas possible de réinitialiser les valeurs de la fenêtre de données « Fuel Used » (Carburant consommé). « Fuel Used », affiché FULUSD, est une valeur qui continue à augmenter tant que cette fenêtre est activée. Seule une réinitialisation générale (Master Reset) effacera les données affichées à cette fenêtre. En remplacement de la fenêtre Fuel Used, sélectionner la fenêtre de données « Fuel Used Trip » (Carburant consommé en déplacement). La procédure de réinitialisation est disponible à l'icône Trip Log (Journal des sorties) de la barre de défilement (Scroller Bar). La sélection de RESET (Réinitialiser) dans la zone de données utilisateur efface toute donnée affichée à l'écran . Il est possible de réinitialiser Fuel Used Trip (FULTRP à l'affichage) aussi souvent que souhaité au cours de la procédure.

Pop-ups (Fenêtres contextuelles)

« Pop-ups » permet à l'opérateur de déterminer quelles fenêtres contextuelles apparaîtront à l'écran. Les « Pop-ups » (Fenêtres contextuelles) disponibles comprennent les avertissements, JoyStick Piloting (Système de pilotage par manette) et les données de trim.

L'alerte Joystick Piloting s'affiche à la fenêtre System Status (État du système), au bas de l'écran, pour signaler à l'opérateur qu'une fonctionnalité d'Autopilot a été activée.

La case à cocher Warnings (Avertissements) permet à l'opérateur d'afficher n'importe quel message de panne moteur, en taille réelle, dans la zone de données sélectionnées par l'utilisateur, si ce message est coché. S'il n'est pas coché, le message d'erreur s'affichera dans le champ d'état du système dans le coin inférieur gauche de l'écran.

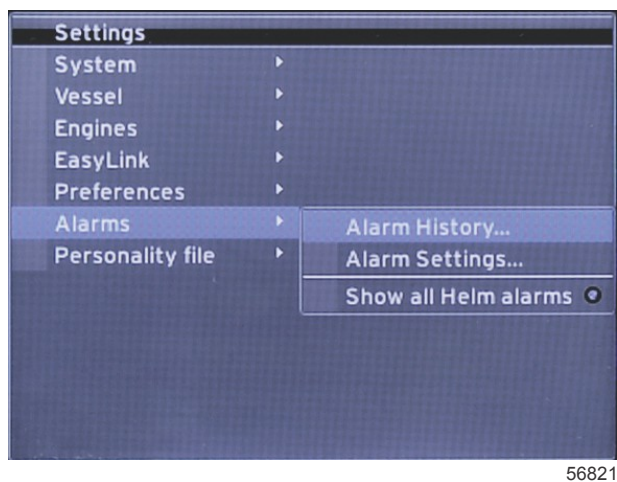
Auto-Cycle Interval (Intervalle de cycle automatique)

La fonction « Auto-cycle interval » permet de déterminer le temps d'affichage des données dans le champ des données sélectionnées par l'utilisateur, soit 1, 5 ou 10 secondes.

Unités

Le choix des unités de mesure s'effectue indépendamment, au gré de l'opérateur, à savoir : U.S. standard, métriques ou nautiques.

Alarmes



« Alarms » permet au pilote de vérifier l'historique de n'importe quelle alarme, d'activer ou de désactiver une alarme spécifique, ou d'afficher toutes les alarmes. À l'aide des boutons fléchés, mettre l'option en surbrillance et appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour activer ou désactiver l'alarme.

Alarmes					
Alarms (Alarmes) >	Alarm History (Historique des alarmes)	Affiche les alarmes existantes	REMARQUE : Voir le commentaire au bas du tableau.		
	Alarm Settings > (Configuration des alarmes >)		REMARQUE : Ces paramètres doivent être activés pour pouvoir recevoir des alarmes.		
			Shallow water—ON—dot, OFF—no dot (Eau peu profonde—Activé—point, Désactivé—pas de point)		
			Deep water—ON—dot, OFF—no dot (Eau profonde—Activé—point, Désactivé—pas de point)		
			Speed through water rationality fault—ON—dot, OFF—no dot (Erreur de détermination de la vitesse en surface—Activé—point, Désactivé—pas de point)		
			Fuel remaining low—ON—dot, OFF—no dot (Bas niveau de carburant—Activé—point, Désactivé—pas de point)		
		Fuel Tanks > (Réservoirs de carburant >)		PORT FUEL low—ON—dot, OFF—no dot (Bas niveau du réservoir de carburant bâbord—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				PORT FUEL high—ON—dot, OFF—no dot (Haut niveau du réservoir de carburant tribord—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				STBD FUEL low—ON—dot, OFF—no dot (Bas niveau du réservoir de carburant tribord—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				STBD FUEL high—On—dot, Off—no dot (Haut niveau du réservoir de carburant tribord—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Oil tanks > (Réservoirs d'huile >)		Oil low—ON—dot, OFF—no dot (Bas niveau du réservoir d'huile—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				Oil high—ON—dot, OFF—no dot (Haut niveau du réservoir d'huile—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Fresh water tanks > (Réservoirs d'eau douce >)		Fresh water low—On—dot, Off—no dot (Bas niveau du réservoir d'eau douce—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				Fresh water high—On—dot, Off—no dot (Haut niveau du réservoir d'eau douce—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Gray water tanks > (Réservoirs d'eaux grises >)		Gray water low—ON—dot, OFF—no dot (Bas niveau du réservoir d'eaux grises—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				Gray water high—ON—dot, OFF—no dot (Haut niveau du réservoir d'eaux grises—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Black water tanks > (Réservoirs d'eaux noires >)		Black water low—ON—dot, OFF—no dot (Bas niveau du réservoir d'eaux noires—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				Black water high—ON—dot, OFF—no dot (Haut niveau du réservoir d'eaux noires—Activé—point, Désactivé—pas de point)	
		Live well water tanks > (Réservoirs d'eaux de viviers >)		Live well low—ON—dot, OFF—no dot (Bas niveau du réservoir d'eau de vivier —Activé—point, Désactivé—pas de point)	
				Live well high—ON—dot, OFF—no dot (Haut niveau du réservoir d'eau de vivier —Activé—point, Désactivé—pas de point)	
Show all Helm alarms (Afficher toutes les alarmes de barre)	ON—dot, OFF—no dot (Activé—point, Désactivé—pas de point)				

Sous **Historique des alarmes**, appuyer sans relâcher sur le bouton **PAGES**. Une fenêtre contextuelle proposant de réinitialiser toutes les pannes s'affiche. Sélectionner cette fenêtre et l'historique des pannes sera effacé. Les données et l'historique des pannes peuvent être sauvegardées ou transférées de VesselView.

Alarm Settings (Configuration des alarmes) permet à l'opérateur de sélectionner et de modifier les paramètres—minimums and maximums, de déclenchement des alarmes.

L'icône **Show all Helm alarms (Afficher toutes les alarmes de barre)** peut être activée ou désactivée (on—dot, off—no dot / Activé—point, Désactivé—pas de point)

Personality File (Fichier personnalité)



56815



56822

Depuis le menu **Paramètres de configuration (Personality)**, l'opérateur peut exporter (EXPORT) ou importer (IMPORT) la configuration d'un bateau. Les fichiers de configuration sont utilisés par les constructeurs et les propriétaires de bateau pour configurer toutes les préférences et tous les paramètres dans VesselView afin d'optimiser le fonctionnement des systèmes embarqués. Le port de carte micro SD permet de transférer des fichiers vers VesselView et vice versa. VesselView détecte quelles configurations peuvent être importées de la carte micro SD ; l'opérateur peut donc parcourir la liste et sélectionner la configuration appropriée. Pour exporter un fichier de configuration, insérer une carte micro SD dans VesselView.

L'option Restore (Restaurer) permet au personnel qualifié de restaurer les paramètres OEM. Un VesselView qui a été configuré par un constructeur ou un concessionnaire contient un fichier qui est spécifique au bateau, lequel fichier peut servir à restaurer les fichiers de configuration du bateau considéré. Contacter un concessionnaire agréé pour obtenir cette option, le cas échéant.

Personality File (Fichier de configuration)		
Personality File > (Fichier de configuration >)	Export > (Exportation >)	To new file... (Vers nouveau fichier...)
	Import > (Importer >)	Le fichier approprié doit figurer dans la carte SD
	Restore > (Restaurer >)	REMARQUE : À l'usage exclusif d'un technicien compétent.

Export

L'exportation d'un fichier de configuration s'effectue en sélectionnant l'option Export (Exportation). Un écran s'affiche demandant l'exportation de la configuration. Un fichier est ainsi créé qui contient tous les paramètres et préférences de VesselView. Ce fichier peut être importé, le cas échéant, pour rétablir la configuration de VesselView.

Import (Importer)

Pour importer un fichier de configuration, vérifier qu'une carte SD a bien été insérée dans VesselView. Sélectionner Import (Importer) et sélectionner la configuration appropriée. Toutes les configurations sur la carter SD doivent se situer au niveau racine et non pas dans l'un des dossiers. L'importation d'un fichier de configuration peut aussi s'effectuer au cours de la procédure de l'Assistant Installation.

Restore (Restaurer)

L'option Restore (Restaurer) permet au personnel qualifié de restaurer les paramètres OEM. Un VesselView qui a été configuré par un constructeur ou un concessionnaire contient un fichier qui est spécifique au bateau, lequel fichier peut servir à restaurer les fichiers de configuration du bateau considéré. Contacter un concessionnaire agréé pour obtenir cette option, le cas échéant.

Notes :

Section 5 - Avertissements

Table des matières

Avertissement – Pannes et alarmes	66	Alarme de profondeur.....	66
Alarme de carburant critique.....	66		

Avertissement – Pannes et alarmes

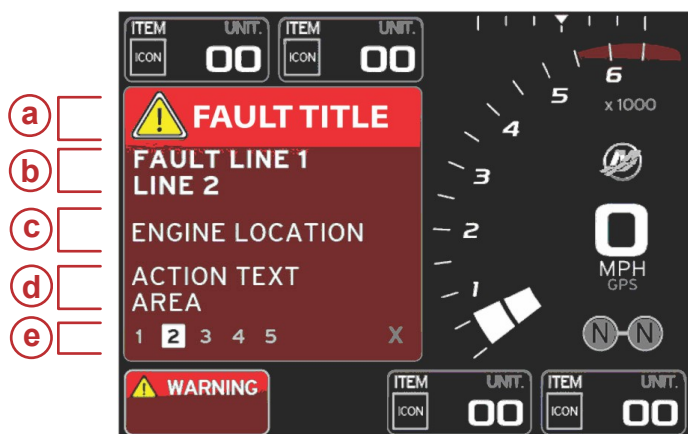
Tous les avertissements Mercury – les pannes et les alarmes sont affichées, quel que soit l'écran affiché au moment de leur déclenchement. Lorsqu'une alarme est activée, le texte d'avertissement et l'icône s'affiche dans le champ d'état du système. Les pannes s'affichent en plein écran avec un texte court, un texte long et un texte relatif à l'action.

- Lorsqu'une panne se produit :
 - a. Le champ d'état du système devient rouge et affiche une icône et un texte d'avertissement.



52101

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



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

51619

Alarme de carburant critique

L'alarme de carburant est gérée par VesselView, selon la séquence Settings>Alarms>AlarmSettings>(Paramètres>Alarmes>Paramètres d'alarme>) et non pas par le module ECM/PCM du moteur.

- Les paramètres de notification et les alertes de niveau de carburant peuvent être configurés dans le menu Settings (Paramètres).
- Si le pilote a sélectionné Fuel (Carburant) comme champ de données constantes à l'emplacement n° 2 (voir **Screen Display Locations and Descriptions [Emplacements et descriptions de l'écran]**), puis le champ de données relatives au carburant affiche l'avertissement.
- L'icône d'avertissement remplace l'icône de carburant et le champ de données reste en rouge.
- Si Fuel (Carburant) n'a pas été sélectionné par le pilote comme champ de données constantes (emplacement n° 2), mais qu'il est actif sous forme d'avertissement de panne, le champ d'état du système affiche le message FUEL (Carburant) sur fond rouge.
- Le pilote peut également sélectionner l'avertissement relatif au carburant sous forme de fenêtre contextuelle de zone de données sélectionnées par l'utilisateur dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur la touche ENTER (Entrée) pour réduire l'alarme de niveau de carburant. La panne est toujours affichée à un emplacement ou un autre, selon la configuration d'écran.

Alarme de profondeur

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

- Les paramètres de notification et les niveaux d'alerte de profondeur peuvent être configurés dans le menu Settings (Paramètres).
- Si le pilote a configuré l'affichage de la profondeur comme champ de données constantes à l'emplacement n° 1, voir **Emplacements et descriptions de l'écran**, puis le champ de données relatives à la profondeur affiche l'avertissement.
- L'icône d'avertissement remplace l'icône de profondeur et le fond du champ de données reste rouge.
- Si DEPTH (Profondeur) n'est pas sélectionné comme champ de données constantes (emplacement n° 1), mais est actif sous forme d'avertissement de panne, le champ d'état du système affiche le message DEPTH (Profondeur) sur fond rouge.
- Le pilote peut également afficher l'avertissement relatif à la profondeur sous forme de fenêtre contextuelle de zone de données sélectionnées par l'utilisateur dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur X pour réduire l'alarme de profondeur. La panne reste affichée à l'un de deux emplacements, en fonction de la configuration d'écran.