



ОГЛАВЛЕНИЕ

Раздел 1 - Начало работы

Заявление о соответствии.....	2	Обзор коммуникационного модуля VesselView Link.....	8
VesselView 502.....	2	Подключение VesselView Link.....	9
Отчеты об испытаниях.....	2	Экран безопасного хождения на судах.....	9
Уполномоченный орган.....	2	Обновление программного обеспечения VesselView.....	9
VesselView 702.....	2	Автоматический поиск Wi-Fi.....	9
Отчеты об испытаниях.....	3	Использование карты памяти micro SD.....	10
Уполномоченный орган.....	3	Получение последней версии программного обеспечения.....	12
Обзор VesselView.....	3	Как обновить программное обеспечение модуля связи VesselView.....	13
Расположение и описание экранов дисплея VesselView.....	4	Создание снимков экрана.....	17
Передние элементы управления VesselView 502.....	6	Меню сторонних производителей.....	20
Использование передних элементов управления VesselView 502.....	6	Калибровка сенсорного экрана.....	21
Соединения на задней панели VesselView 502.....	6	Запуск.....	23
Передние элементы управления VesselView 702.....	7	Плановое обслуживание двигателя.....	24
Использование передних элементов управления VesselView 702.....	7	Техническое обслуживание.....	26
Соединения на задней панели VesselView 702.....	8	Очистка экрана дисплея.....	26
		Очистка порта носителя.....	26

Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Экран предупреждения о запуске VesselView.....	28	Конфигурация баков.....	35
Экран загрузки.....	28	Настройка скорости.....	37
Программа установки.....	29	Завершение работы программы установки.....	38
Импорт конфигурации.....	31	Настройка источника данных.....	38
Настройка двигателя.....	31	Источники данных.....	38
Настройка дисплея.....	34	Увеличение экранов данных.....	40
Настройка устройства.....	35	Приборная панель.....	42
Настройка единиц.....	35		

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

Режим экономии.....	48	Режим круиз-контроля.....	55
ECO (экономичность).....	48	Круиз-контроль.....	55
Режим Smart Tow.....	51	Активация режима круиз-контроля.....	55
Smart Tow.....	51	Режим управления подтормаживанием.....	57
Характеристики.....	52	Troll Control (Управление малым ходом).....	57
Отключение системы «Smart Tow».....	55		

Раздел 4 - Настройка и калибровка

Установки системы.....	66	Maintenance Notification (Уведомление о техобслуживании).....	77
Навигация по меню настроек.....	66	Температура забортной воды.....	78
Расположение опций «Helm» (Штурвал) и «Device» (Устройство).....	66	Engines Settings (Настройки двигателей).....	78
Программа установки.....	67	Engines Shown (Отображаемые двигатели).....	78
Демонстрация.....	67	Engine Model (Модель двигателя).....	79
Настройки судна.....	67	Limits (Допустимые значения).....	80
Вкладки.....	67	Supported Data (Поддерживаемые данные).....	81
Tanks (Баки).....	69	ECO Mode (Режим ECO).....	82
Скорость.....	70	Тип Cruise/Smart Tow.....	83
Рулевой механизм.....	74	Trim (дифферент).....	83
Vessel Control (Управление судном).....	75	Alarms (Аварийные сигналы).....	84
Cameras installed (Установленные камеры).....	76	Настройка аварийных сигналов.....	84
Genset Enabled (Генераторная установка включена).....	77	Personality File (Файл конфигурации).....	85
		Export (Экспорт).....	85

Раздел 5 - Warning Alarms (Предупредительные сигналы)

Предупреждения — неисправности и предупреждающие сигналы.....	90	Аварийные сигналы о мелководье и низком уровне топлива.....	92
Предупредительные сигналы — предупреждающие сигналы и неисправности.....	90		

Раздел 1 - Начало работы

1

Оглавление

Заявление о соответствии.....	2	Соединения на задней панели VesselView 702	8
VesselView 502	2	Обзор коммуникационного модуля VesselView Link.....	8
Отчеты об испытаниях	2	Подключение VesselView Link	9
Уполномоченный орган	2	Экран безопасного хождения на судах.....	9
VesselView 702	2	Обновление программного обеспечения VesselView.....	9
Отчеты об испытаниях	3	Автоматический поиск Wi-Fi	9
Уполномоченный орган	3	Использование карты памяти micro SD	10
Обзор VesselView.....	3	Получение последней версии программного	
Расположение и описание экранов дисплея		обеспечения	12
VesselView	4	Как обновить программное обеспечение модуля связи	
Передние элементы управления VesselView 502		VesselView.....	13
.....	6	Создание снимков экрана.....	17
Использование передних элементов управления		Меню сторонних производителей.....	20
VesselView 502	6	Калибровка сенсорного экрана.....	21
Соединения на задней панели VesselView 502	6	Запуск.....	23
Передние элементы управления VesselView 702		Плановое обслуживание двигателя.....	24
.....	7	Техническое обслуживание.....	26
Использование передних элементов управления		Очистка экрана дисплея	26
VesselView 702	7	Очистка порта носителя	26

Заявление о соответствии

VesselView 502

Компания Mercury Marine заявляет о соответствии изделий, указанных в данной декларации, требованиям директивы ЕС 1999/5/EC R&TTE («Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование»), а также применимым техническим нормам.

Оценка соответствия была проведена в соответствии с требованиями **Приложения IV** к вышеуказанной директиве.

Изделие	Mercury Marine VesselView 502
----------------	-------------------------------

Это изделие было протестировано на соответствие следующим стандартам.

Стандартн.	Описание
EN 60950-1:2006	«Оборудование информационных технологий. Безопасность. Часть 1. Общие требования». Охватываются существенные требования пункта 3.1 (а) директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».
IEC 60945:2002	«Морское навигационное оборудование и средства радиосвязи. Общие требования. Методы испытаний и требуемые результаты испытаний». Охватываются существенные требования пункта 3.1 (b) директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».
EN 301 489-1, версия 1.9.2	«Электромагнитная совместимость и радиочастотный спектр. Электромагнитная совместимость технических средств радиосвязи. Часть 1. Общие технические требования». [Пункт 3.1 (b) директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».]
EN 300 328, версия 1.9.1	«Электромагнитная совместимость и радиочастотный спектр. Широкополосные передающие системы. Оборудование передачи данных, работающее в диапазоне от 1 до 40 ГГц и использующее методы модуляции с расширением спектра. Гармонизированный стандарт EN». Охватываются существенные требования пункта 3.2 директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».
EN 300 440-2, версия 1.4.1	«Электромагнитная совместимость и радиочастотный спектр. Устройства с малым радиусом действия. Радиооборудование с рабочей частотой в диапазоне от 1 до 40 ГГц. Часть 2. Гармонизированный стандарт EN». Охватываются существенные требования пункта 3.2 директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».


Отчеты об испытаниях

Лаборатория	Номер отчета
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Уполномоченный орган

Наим.	Адрес	Номер уполномоченного органа
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States.	0980

Мы, нижеподписавшиеся, настоящим заявляем о соответствии указанного выше оборудования требованиям вышеприведенной Директивы и стандартам маркировки CE для продажи на территории стран ЕС.

	Уполномоченный представитель
Адрес	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Подпись	Джон Пфайфер (John Pfeifer), президент, компания Mercury Marine 
Дата	07.06.2016 г.

Чтобы обеспечить соответствие вышеуказанным директивам, покупатель, установщик или пользователь изделия обязан соблюдать особые меры предосторожности и ограничения при вводе изделия в эксплуатацию. Подробное описание необходимых мер предосторожности и ограничений приводится в соответствующих руководствах по эксплуатации.

VesselView 702

Компания Mercury Marine заявляет о соответствии изделий, указанных в данной декларации, требованиям директивы ЕС 1999/5/EC R&TTE («Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование»), а также применимым техническим нормам.

Оценка соответствия была проведена в соответствии с требованиями **Приложения IV** к вышеуказанной директиве.

Изделие	Mercury Marine VesselView 702
----------------	-------------------------------

Это изделие было протестировано на соответствие следующим стандартам.

Стандартн.	Описание
EN 60950-1:2006	«Оборудование информационных технологий. Безопасность. Часть 1. Общие требования». Охватываются существенные требования пункта 3.1 (а) директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».
IEC 60945:2002	«Морское навигационное оборудование и средства радиосвязи. Общие требования. Методы испытаний и требуемые результаты испытаний». Охватываются существенные требования пункта 3.1 (b) директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».
EN 300 440-2, версия 1.4.1	«Электромагнитная совместимость и радиочастотный спектр. Устройства с малым радиусом действия. Радиооборудование с рабочей частотой в диапазоне от 1 до 40 ГГц. Часть 2. Гармонизированный стандарт EN». Охватываются существенные требования пункта 3.2 директивы «Радио- и телекоммуникационное терминальное оборудование».


Отчеты об испытаниях

Лаборатория	Номер отчета
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529

Уполномоченный орган

Наим.	Адрес	Номер уполномоченного органа
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States.	0980

Мы, нижеподписавшиеся, настоящим заявляем о соответствии указанного выше оборудования требованиям вышеприведенной Директивы и стандартам маркировки CE для продажи на территории стран ЕС.

Уполномоченный представитель	
Адрес	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Подпись	Джон Пфайфер (John Pfeifer), президент, компания Mercury Marine 
Дата	07.06.2016 г.

Чтобы обеспечить соответствие вышеуказанным директивам, покупатель, установщик или пользователь изделия обязан соблюдать особые меры предосторожности и ограничения при вводе изделия в эксплуатацию. Подробное описание необходимых мер предосторожности и ограничений приводится в соответствующих руководствах по эксплуатации.

Обзор VesselView

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ: VesselView — это многофункциональный дисплей (МФД), который совместим с изделиями, произведенными компаниями Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser и Mercury Diesel. Кроме того, программное обеспечение VesselView может устанавливаться на совместимых дисплеях производства Lowrance® и Simrad®. Некоторые из функций, описанных в настоящем руководстве, могут быть отключены в зависимости от силового агрегата, к которому подключается блок.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ: Система управления судном VesselView состоит из двух компонентов: блок VesselView и коммуникационный модуль VesselView Link. Коммуникационный модуль VesselView Link считывает данные Mercury SmartCraft и транслирует их по сети NMEA 2K.

VesselView — это комплексный информационный центр судна, который может отображать информацию для четырех бензиновых или дизельных двигателей. Эта система непрерывно контролирует и предоставляет основные эксплуатационные данные, включая такую подробную информацию, как температура и глубина воды, угол дифферента, скорость судна и угол рулевого управления, уровень в топливном, масляном баках, баках для воды и отходах.

Система VesselView также может быть полностью интегрирована с глобальной системой позиционирования (GPS) судна или другим NMEA-совместимым устройством для обеспечения информации о курсе следования, скорости и запасе топлива до места назначения, обновляемой с периодичностью вплоть до одной минуты.

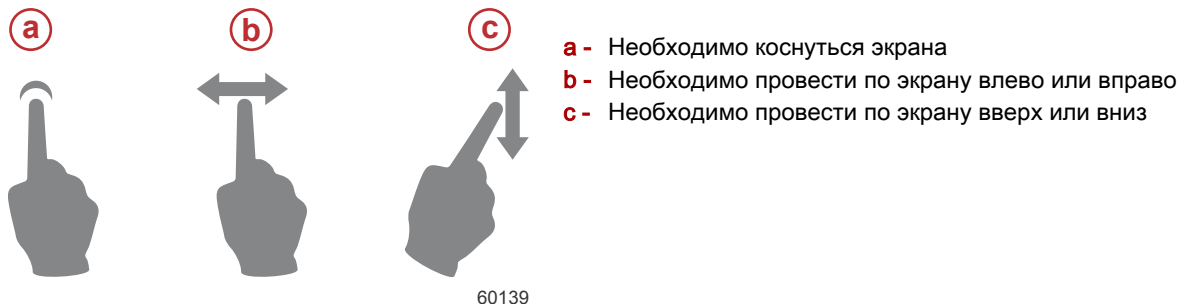
VesselView — это расширение возможностей автопилота и операций джойстика на дисплее. Все эти функции рулевого управления используются с помощью панели сети контроллеров (CAN) автопилота Mercury Marine. Система VesselView показывает состояние режима — активен или в режиме ожидания, отображает всплывающие сообщения, когда судно достигает точки маршрута и требуется подтвердить поворот. Кроме того, эта система предоставляет текстовую информацию о том, как настроить двигатели и приводы для достижения максимальной эффективности.

Раздел 1 - Начало работы

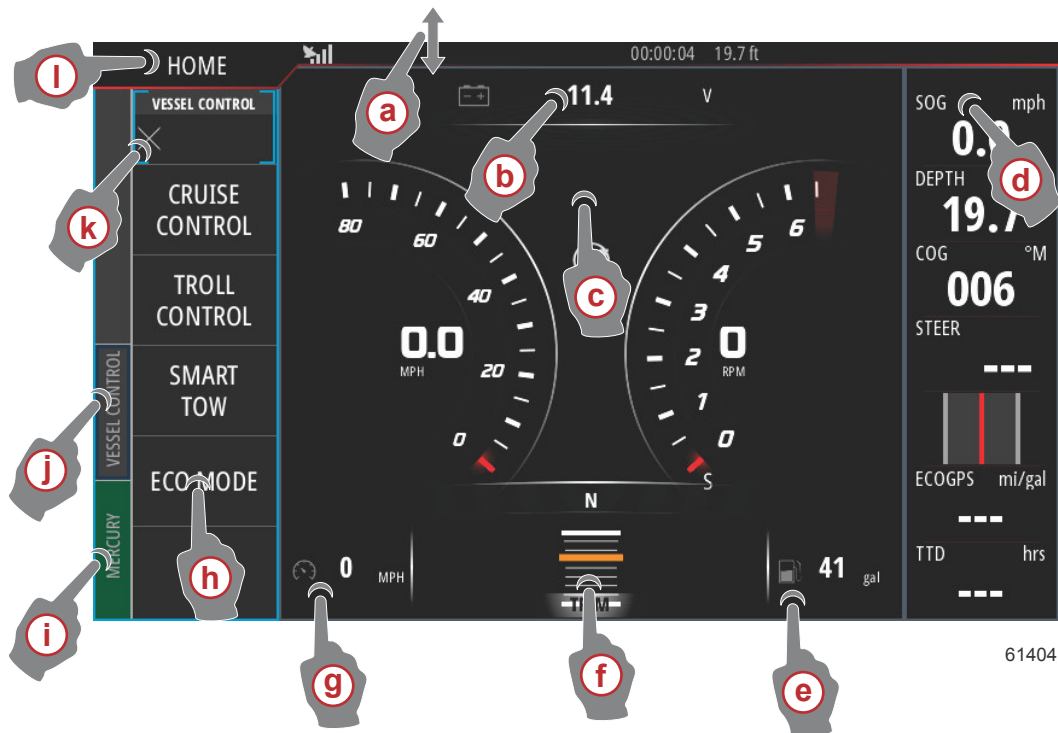
Система VesselView оснащена слотом для карты micro SD, с помощью которой можно импортировать и экспортировать индивидуальную конфигурацию судна. Им также может воспользоваться владелец для установки последней версии операционной системы. При использовании нескольких систем VesselView, например, для управления тремя или четырьмя двигателями либо вторым штурвалом, эту же карту micro SD можно использовать для загрузки соответствующих конфигураций на каждый блок VesselView.

Расположение и описание экранов дисплея VesselView

В системе VesselView предусмотрено множество полей, в которых приводится определенная информация о двигателе и отображаются активные режимы. Для просмотра информации на сенсорном экране оператор может использовать следующие жесты.

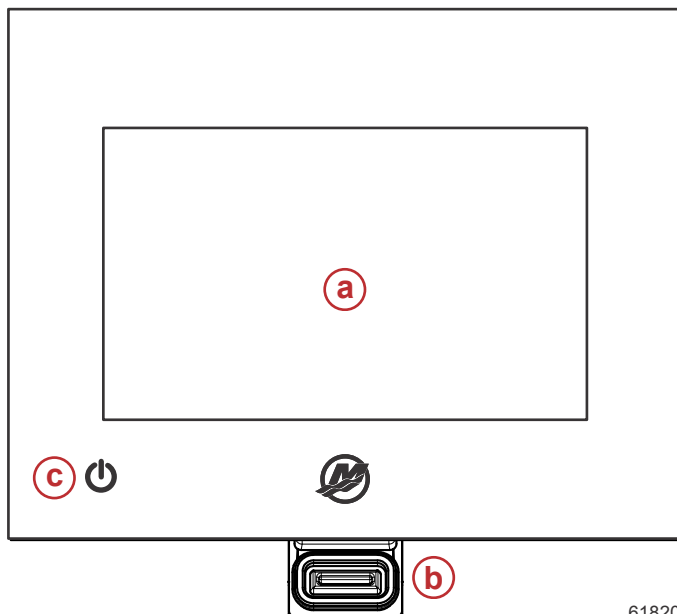


- a** - Необходимо коснуться экрана
- b** - Необходимо провести по экрану влево или вправо
- c** - Необходимо провести по экрану вверх или вниз



- a** - Если провести вниз из-за пределов сенсорной области экрана в самую эту область, откроется меню «System Controls» (Средства управления системой). В этом меню можно установить настройки системы, параметры режима ожидания, яркости и беспроводного подключения, а также показать или скрыть приборную панель, расположенную в правой части экрана.
- b** - Если коснуться этой области экрана, будут увеличены отображаемые в ней данные.
- c** - Если коснуться этой области экрана, данные будут увеличены по размеру окна.
- d** - Если коснуться этой области экрана при активной приборной панели, можно настроить или изменить данные, отображаемые на этой панели. Над приборной панелью отображается вкладка «MENU» (Меню). На вкладке «MENU» (Меню) пользователь может включить и отключить плитки «Autopilot» (Автопилот) и «Audio» (Звук), указать данные, отображаемые в компонентах «Bar 1» (Панель 1) и «Bar 2» (Панель 2), настроить параметры и продолжительность цикла анимации данных, а также изменить выбранные на экране данные.
- e** - Если коснуться этой области, будут увеличены отображаемые на экране данные.
- f** - Если коснуться этой области, будут увеличены отображаемые на экране данные по углу дифферента и состоянию триммеров.
- g** - Если коснуться этой области, будут увеличены отображаемые на экране данные.
- h** - Если коснуться любой плитки в этой области экрана, откроется выбранная функция автопилота.
- i** - Если коснуться вкладки «Mercury», в левой части экрана будет показана информация о двигателе и судне. Эта функция полезна в том случае, когда на главном экране отображаются данные автопилота или увеличенные данные отдельных областей.
- j** - Если коснуться вкладки «Vessel Control» (Управление судном), откроются функции автопилота, связанные с VesselView. Будут выбраны следующие элементы: «Cruise Control» (Круиз-контроль), «Troll Control» (Управление подтормаживанием), «Smart Tow» (Система интеллектуальной буксировки) и «ECO Mode» (Эко-режим).
- k** - При выборе элемента «X» панель «Vessel Control» (Управление судном) сворачивается.
- l** - Если коснуться вкладки «HOME» (Главная), откроется главный экран блока VesselView. На нем отображается раздел Navico® многофункционального дисплея, а также его функции, параметры и меню настроек. Чтобы запустить VesselView, коснитесь плитки «Mercury» на этом экране.

Передние элементы управления VesselView 502



- a** - Сенсорный экран
- b** - Слот для карты памяти micro SD
- c** - Электропитание и яркость

61820

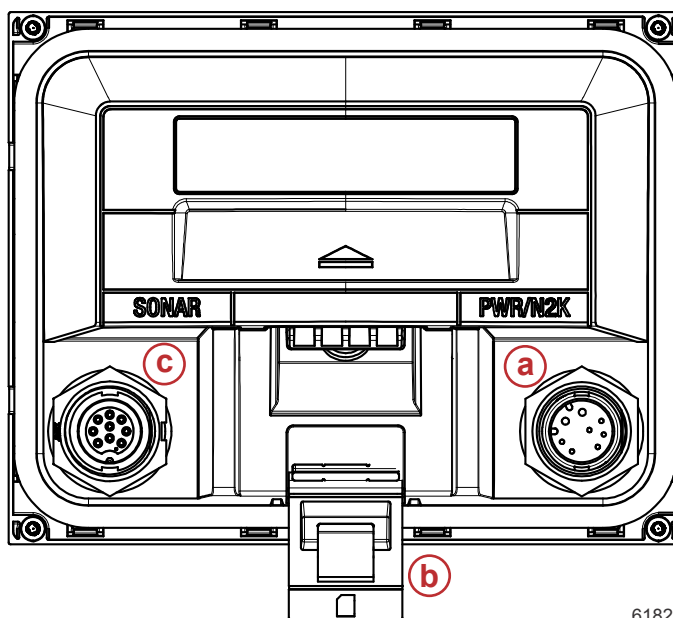
Использование передних элементов управления VesselView 502

Сенсорный экран. Экран системы VesselView 702 оснащен несколькими чувствительными к прикосновению участками, работа с которыми осуществляется посредством касания или движения пролистывания по вертикали или горизонтали.

Слот для карты памяти micro SD. Позволяет обновлять программное обеспечение VesselView, загружать навигационные карты и сохранять точки маршрута и настройки.

Электропитание и яркость. Нажмите один раз, чтобы открыть диалоговое окно «System Controls» (Средства управления системой). Краткими нажатиями изменяйте яркость фоновой подсветки. Нажмите и удерживайте эту кнопку для включения или отключения блока.

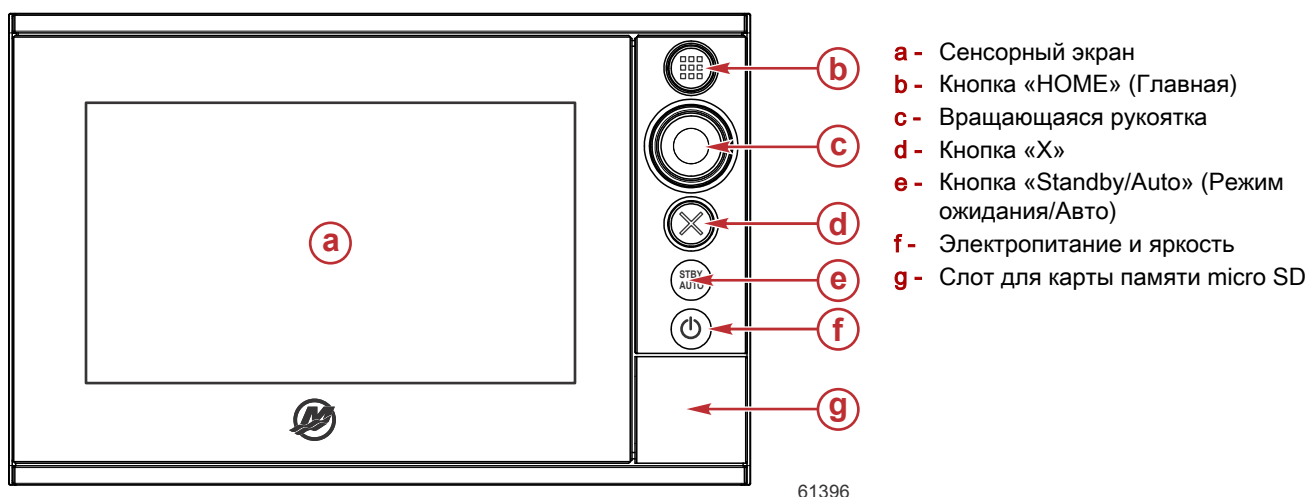
Соединения на задней панели VesselView 502



61823

Позиция	Функция	Описание
a	Электропитание/NMEA 2K	Подача электропитания и подключение к сети NMEA 2K
б	Слот для карты памяти micro SD	Передача и сохранение файлов
в	Гидролокатор	Подача входного сигнала эхолота

Передние элементы управления VesselView 702



61396

Использование передних элементов управления VesselView 702

Сенсорный экран. Экран системы VesselView 702 оснащен несколькими чувствительными к прикосновению участками, работа с которыми осуществляется посредством касания или движения пролистывания по вертикали или горизонтали.

«HOME» (Главная). Нажмите для перехода на главную страницу. Краткими нажатиями переключайтесь между кнопками избранного. Нажмите и удерживайте нажатой эту кнопку, чтобы вывести панель «Favorite» (Избранное) поверх активной страницы. Краткими нажатиями переключайтесь между кнопками избранного.

Вращающаяся рукоятка. Поверните для перехода к нужному пункту меню и нажмите для подтверждения выбора. Поверните, чтобы изменить значение. Поверните, чтобы изменить степень увеличения масштабируемой панели.

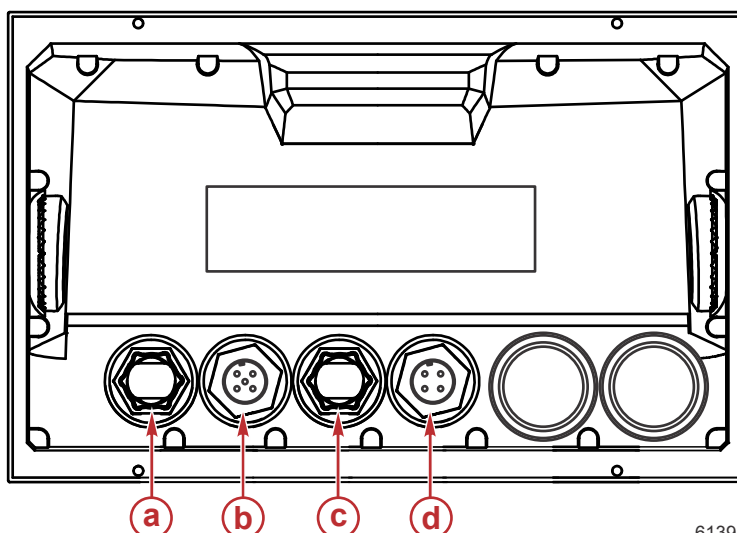
«X». Нажмите один раз, чтобы выйти из диалогового окна, вернуться на предыдущий уровень меню или убрать курсор из панели.

«STBY/AUTO» (Режим ожидания/Авто). Нажмите, чтобы перейти в режим ожидания из любого автоматического режима автопилота. Нажмите, чтобы открыть всплывающее окно для выбора режима автопилота из режима ожидания.

Электропитание и яркость. Нажмите один раз, чтобы открыть диалоговое окно «System Controls» (Средства управления системой). Краткими нажатиями изменяйте яркость фоновой подсветки. Нажмите и удерживайте эту кнопку для включения или отключения блока.

Слот для карты памяти micro SD. Позволяет обновлять программное обеспечение VesselView, загружать навигационные карты и сохранять точки маршрута и настройки.

Соединения на задней панели VesselView 702



61397

Позиция	Функция	Описание
а	Ethernet	Подключение к сети Ethernet
б	NMEA 2K	Подключение к сети NMEA 2K
в	Видеовход	Предоставление двух входов для композитных видеосигналов
г	Мощность	Подключение электропитания

Обзор коммуникационного модуля VesselView Link

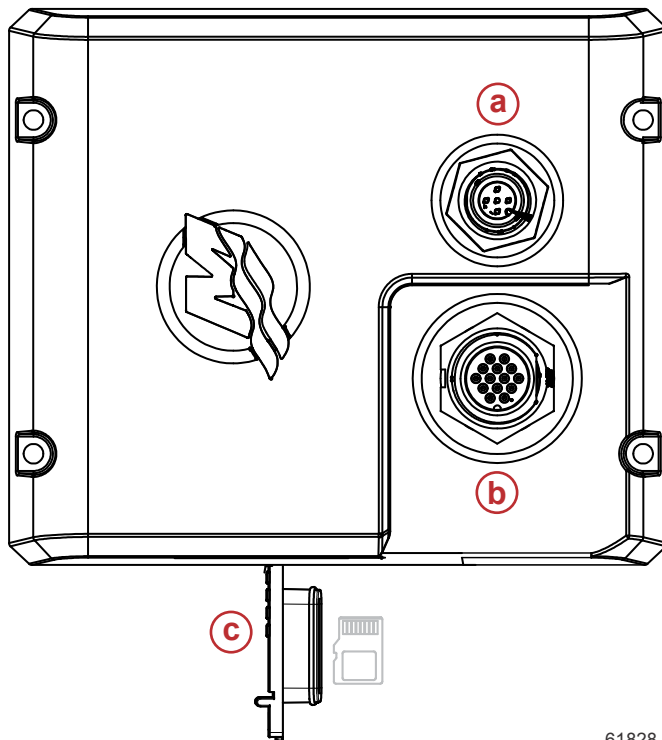
Коммуникационный модуль VesselView Link обеспечивает интеграцию системы управления и передачи данных Mercury SmartCraft со специальными инструментами производства Simrad и Lowrance, позволяя работать с полнофункциональным пользовательским интерфейсом Mercury VesselView на экранах этих устройств. Коммуникационный модуль Mercury VesselView Link поддерживает работу с интерфейсами, рассчитанными на один или несколько (от двух до четырех) двигателей и легко устанавливается под приборной панелью судна. Этот модуль поддерживает следующие инструменты:

- VesselView 502
- VesselView 702
- Simrad NSS evo2
- Процессоры NSO evo2 marine
- Lowrance HDS Gen 2 Touch
- Эхолоты и картплоттеры HDS Gen 3

Новый коммуникационный модуль Mercury VesselView Link предоставляет пользователю мгновенный доступ к расширенным функциям Mercury SmartCraft, включая следующие:

- ECO Mode (Режим ECO).
- Управление подтормаживанием с шагом в 10 оборотов в минуту
- Круиз-контроль по оборотам двигателя или скорости.
- Система управления запуска спортивной буксировки Smart Tow — по оборотам двигателя или скорости, с настраиваемыми пользователем профилями запуска и новым интуитивно понятным интерфейсом
- Описательный текст неисправности для любой возможной проблемы с двигателем доступен на 16 выбираемых пользователем языках.

Подключение VesselView Link

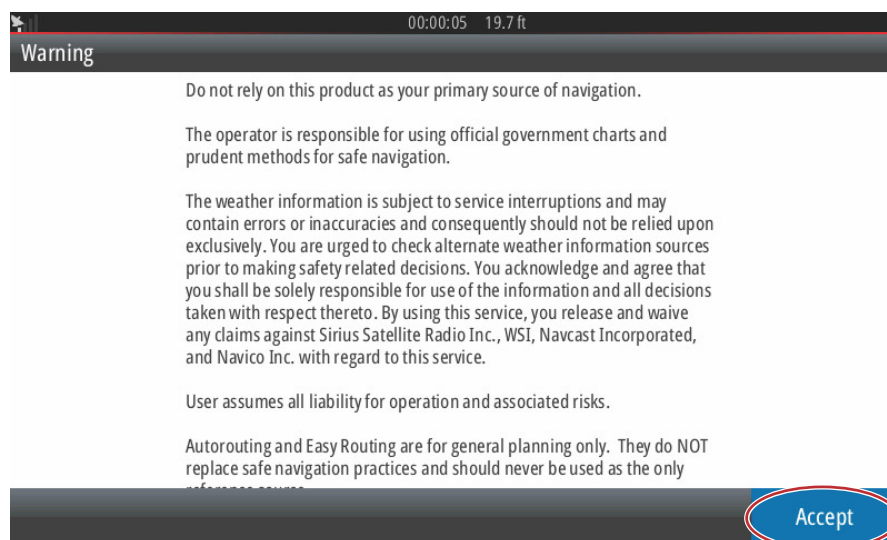


- a - Подключение NMEA 2K
- b - Подключение SmartCraft/питание
- c - Слот для карты памяти micro SD

61828

Экран безопасного хождения на судах

Каждый раз, когда на VesselView подается питание после полного выключения в течение 30 секунд или более, на экране оператора отображаются рекомендации о безопасном хождении на судах. Нажать кнопку **Асцепт** (Принять) для продолжения.



61413

Обновление программного обеспечения VesselView

Существуют два способа обновления ПО VesselView.

Автоматический поиск Wi-Fi

Монитор VesselView 502 оснащен модулем Wi-Fi и поддерживает Bluetooth. При включении питания устройство будет периодически отправлять запрос в Интернет, чтобы определить наличие файлов обновления на веб-сайте Mercury Marine. На экране появится уведомление о наличии обновления и предложение оператору принять обновление.

VesselView 702 поддерживает подключение к Интернету, но должен находиться в зоне действия точки доступа Wi-Fi или мобильного устройства, использующегося в качестве точки доступа Wi-Fi, для передачи запроса о наличии обновлений на веб-сайте Mercury Marine. При наличии обновления инструкции на экране будут помогать оператору в течение всего процесса обновления.

Использование карты памяти micro SD

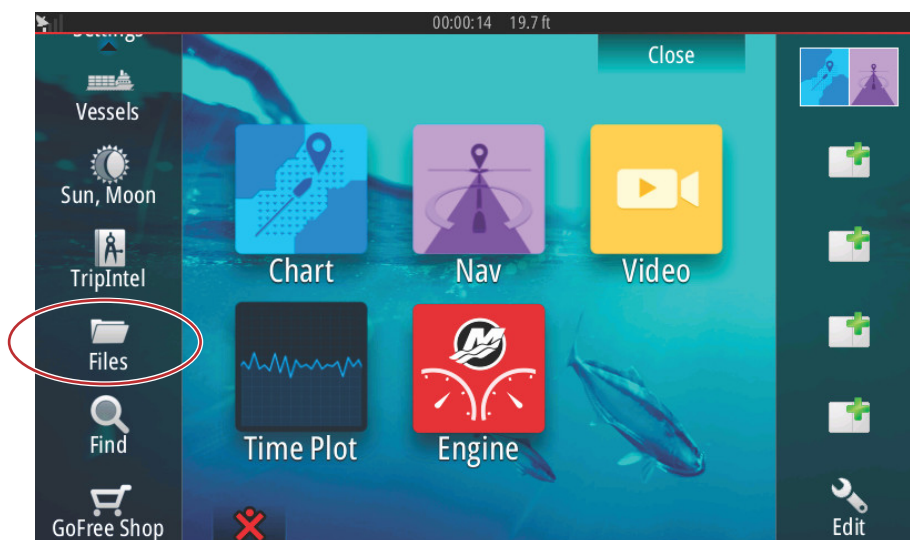
Следующие инструкции описывают обновление программного обеспечения VesselView. Для загрузки файла обновления с веб-сайта Mercury требуется доступ в Интернет. Также должна быть возможность записи файла обновления на карты micro SD с файловой системой FAT или FAT 32.

1. Поверните ключ зажигания во включенное положение и проверьте, что система VesselView включена.
2. Вставьте карту micro SD в слот устройства чтения карт памяти VesselView до щелчка и фиксации.
3. Выберите вкладку HOME в верхней части экрана, чтобы открыть главный экран.



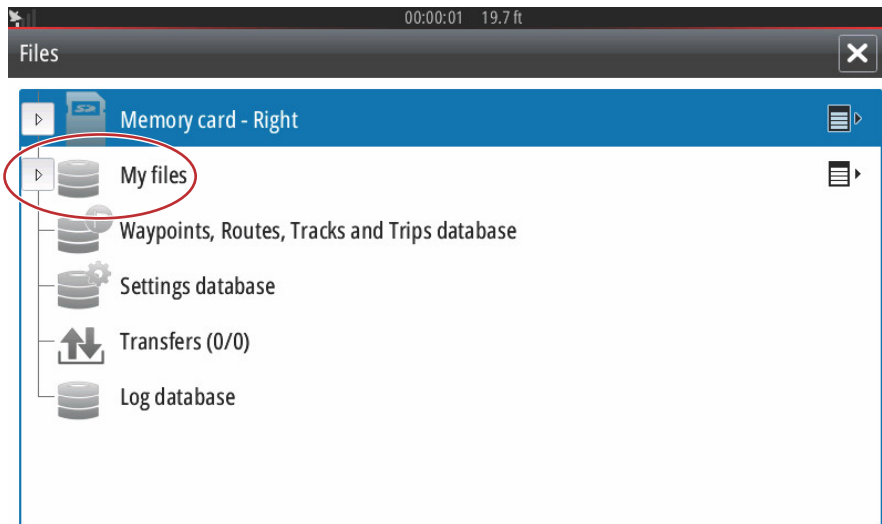
61450

4. На главном экране проведите по экрану от левого края направо и найдите значок Files (Файлы).



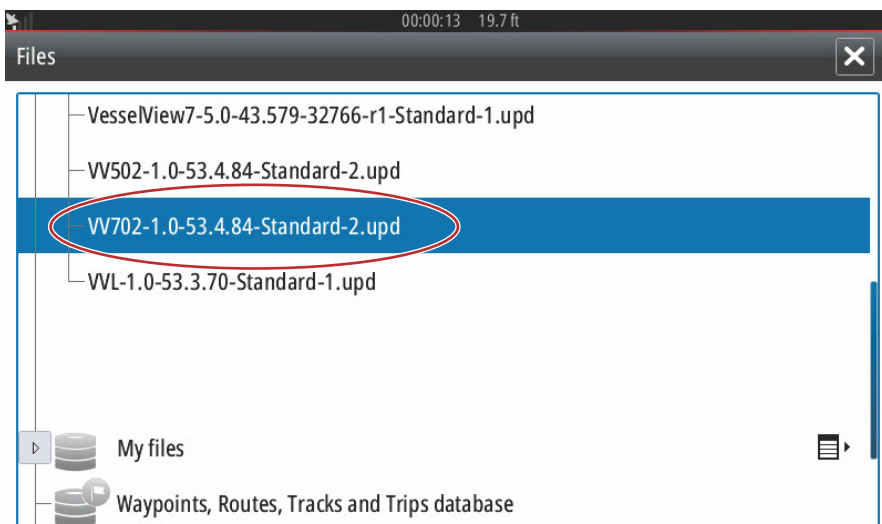
61451

5. Выберите My files (Мои файлы) из отображаемых опций.



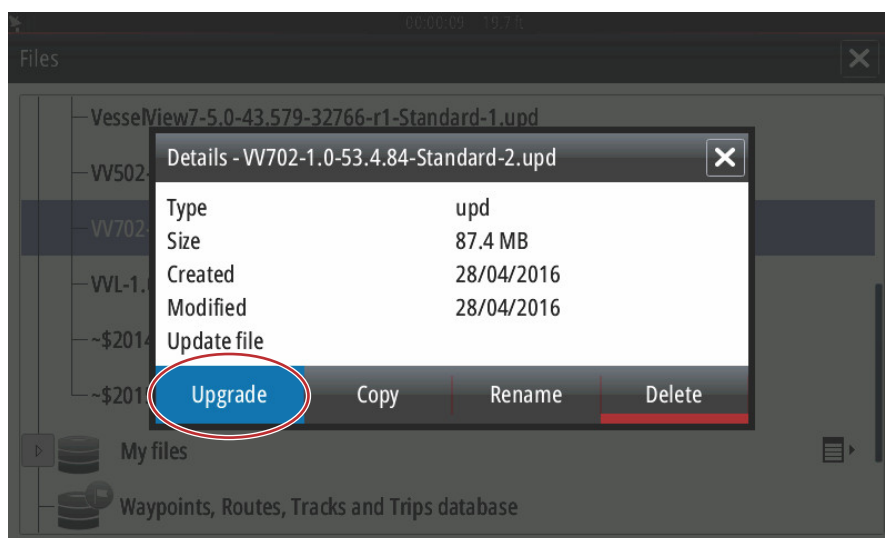
61453

6. Выберите файл, который был загружен с сайта Меркуры. Файл, показанный на следующем рисунке, приведен только для иллюстрации, его имя не соответствует имени файла, который вам нужно будет выбрать.



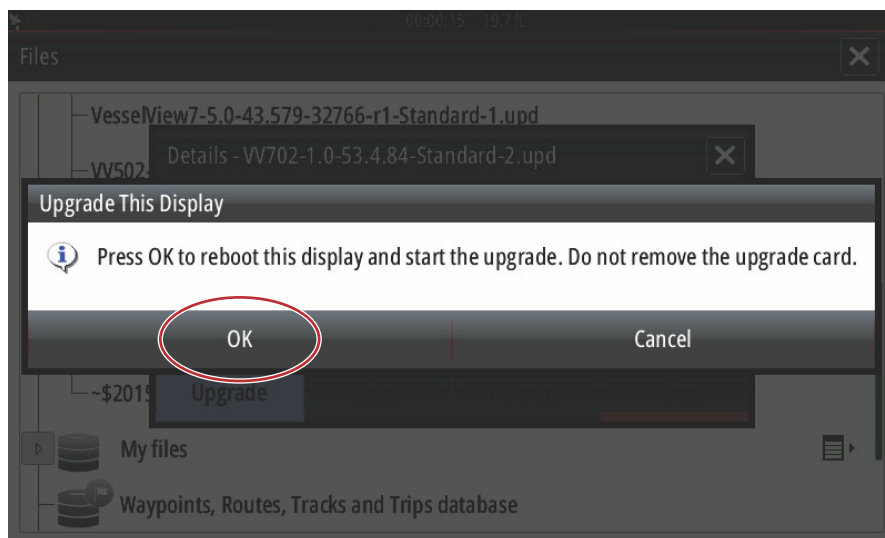
61455

7. Выберите параметр обновления в окне Details (Подробно).



61456

8. Выберите OK в окне Upgrade (Обновление). VesselView будет отображать индикатор выполнения, показывающий прогресс обновления. Не отключайте питание дисплея в ходе обновления. На дисплее VesselView появится экран перезапуска. После процесса загрузки VesselView будет готов к работе с обновленным программным обеспечением.



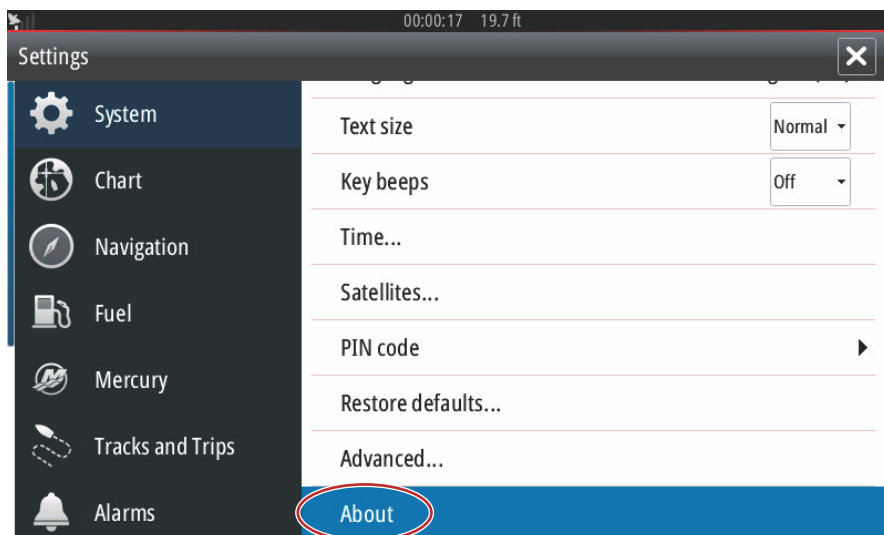
61458

Получение последней версии программного обеспечения

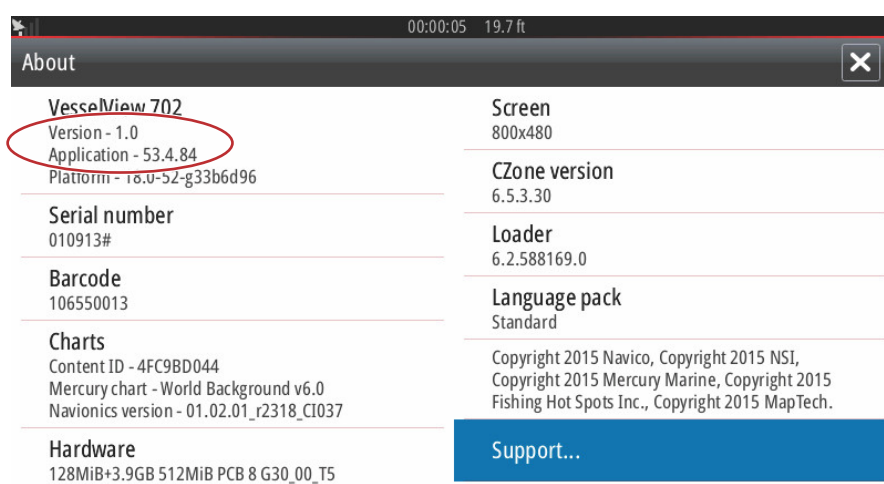
1. Последнюю версию программного обеспечения дисплея VesselView и модуля связи можно загрузить на веб-сайте компании Mercury по адресу www.mercurymarine.com/vesselview. <https://www.mercurymarine.com>. Чтобы определить версию программного обеспечения, установленного на дисплее VesselView, включите VesselView. Если VesselView уже включен, проведите от верхней части устройства вниз экрана, чтобы открыть меню System Controls (управление системой). Чтобы узнать текущую версию программного обеспечения VesselView, выберите «Settings>System>About» (Настройки>Система>О программе).



61469



61470



61471

2. Выберите продукт VesselView и щелкните Download VesselView Update (Загрузить обновление VesselView).
3. В зависимости от настроек безопасности компьютера может отобразиться предупреждение безопасности. Щелкните «Allow» (Разрешить) для продолжения.
4. Создайте на жестком диске папку, чтобы сохранить в нее файл.
5. При запросе действий SAVE (Сохранить) и RUN (Выполнить) выберите SAVE (Сохранить) и сохраните файл на жестком диске.

ПРИМЕЧАНИЕ: Как правило, размер файла составляет 80–90 МБ.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ: Некоторые браузеры могут изменить расширение файла. Убедитесь, что имя и расширение файла не изменены. Правильное расширение файла — .upd. Не переименовывайте файл и не меняйте расширение.

6. После сохранения файла на жестком диске скопируйте файлы в корневой каталог пустой карты micro SD с файловой системой FAT или FAT 32 емкостью 512 Мб или более. Корневой каталог диска — это самый верхний уровень, а не папка.

Как обновить программное обеспечение модуля связи VesselView

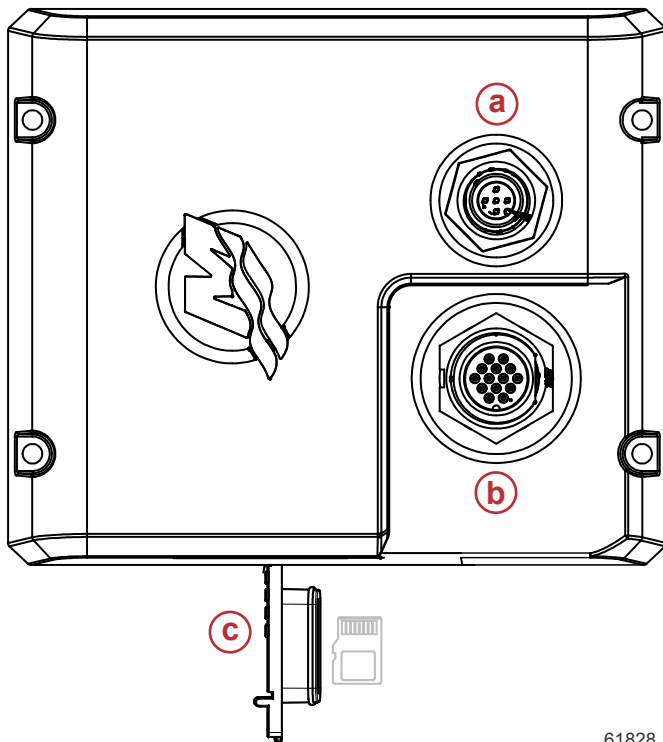
Модуль связи VesselView может обновляться через устройство VesselView. Обновление программного обеспечения модуля связи VesselView можно найти на веб-сайте Mercury на том же экране, где находится обновление программного обеспечения VesselView. См. **Обновление программного обеспечения VesselView**.

Следующие инструкции описывают обновление программного обеспечения VesselView. Для загрузки файла обновления с веб-сайта Mercury требуется доступ в Интернет. Также должна быть возможность записи файла обновления на карты micro SD с файловой системой FAT или FAT 32.

ПРИМЕЧАНИЕ: Как правило, размер файла составляет 30 МБ.

1. Поверните ключ зажигания во включенное положение и проверьте, что система VesselView включена.

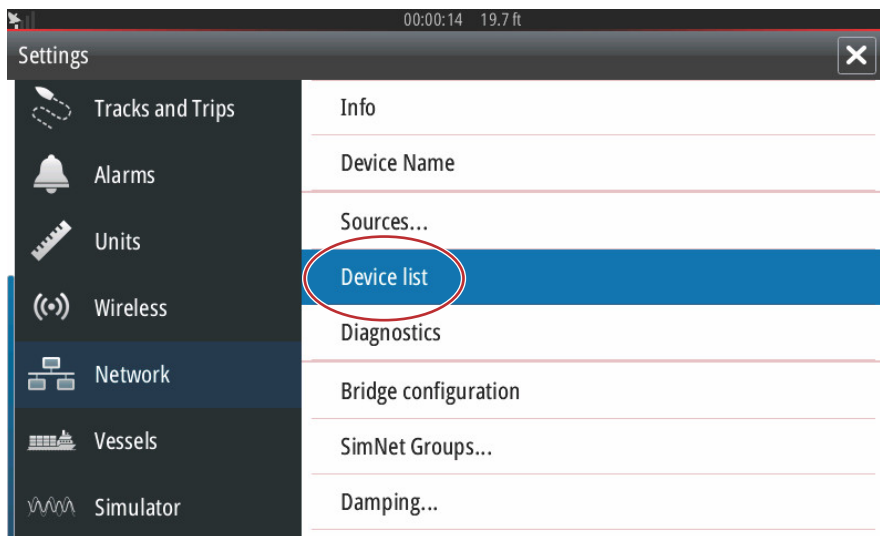
2. Вставьте карту micro SD в слот устройства чтения карт памяти до щелчка и фиксации.



- a - Подключение NMEA 2K
- b - Подключение SmartCraft/питание
- c - Слот для карты памяти micro SD

61828

3. Выберите вкладку HOME в верхней части экрана, чтобы открыть главный экран. Выберите опцию Settings (Настройка) в левой части окна. Выберите опцию Network (Сеть). Затем выберите Device list (Список устройств)

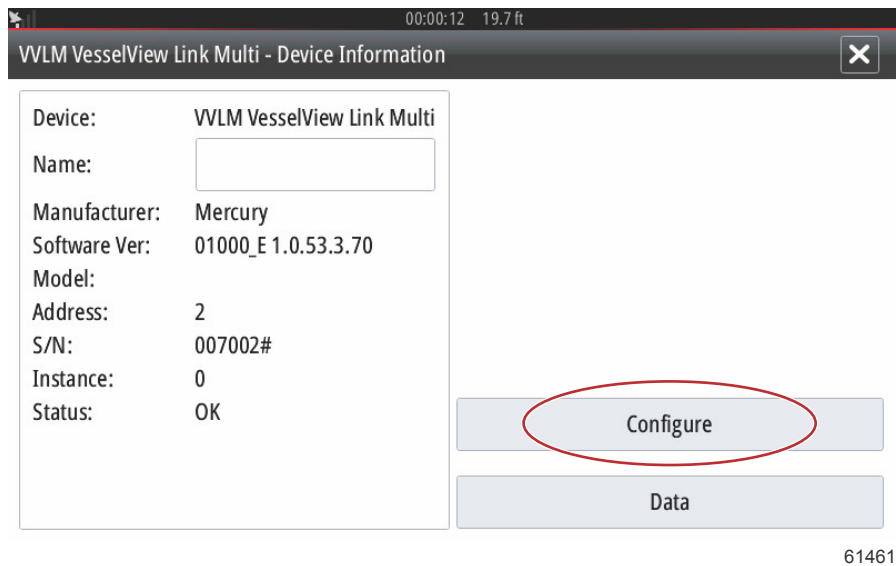


61459

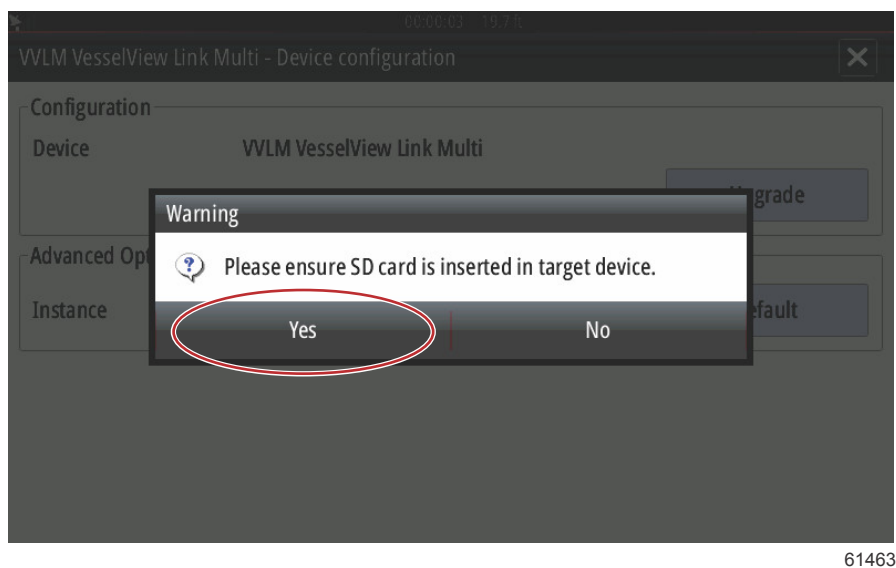
- Выберите из списка доступных устройств модуль связи VesselView. Следующий рисунок приведен в качестве иллюстрации, ваш модуль связи VesselView может отображаться как Single (для варианта с одним двигателем).



- Выберите опцию конфигурации.

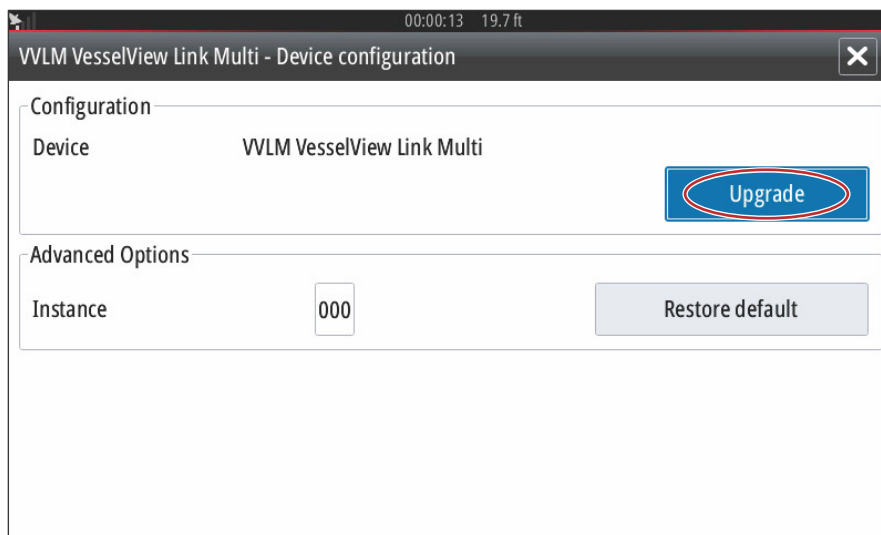


- Убедитесь, что SD-карта вставлена в модуль связи VesselView, и выберите опцию Yes.



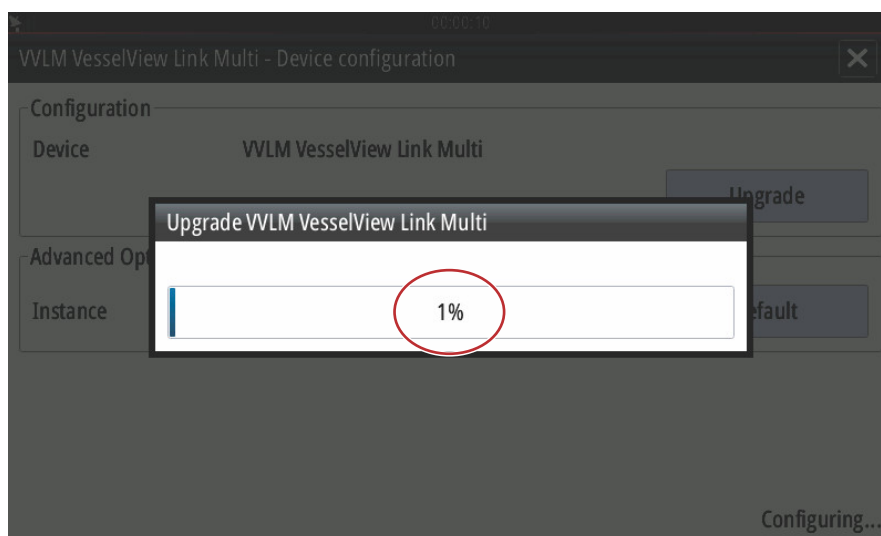
Раздел 1 - Начало работы

7. Выберите опцию Upgrade (Обновить) в окне конфигурации устройства.



61840

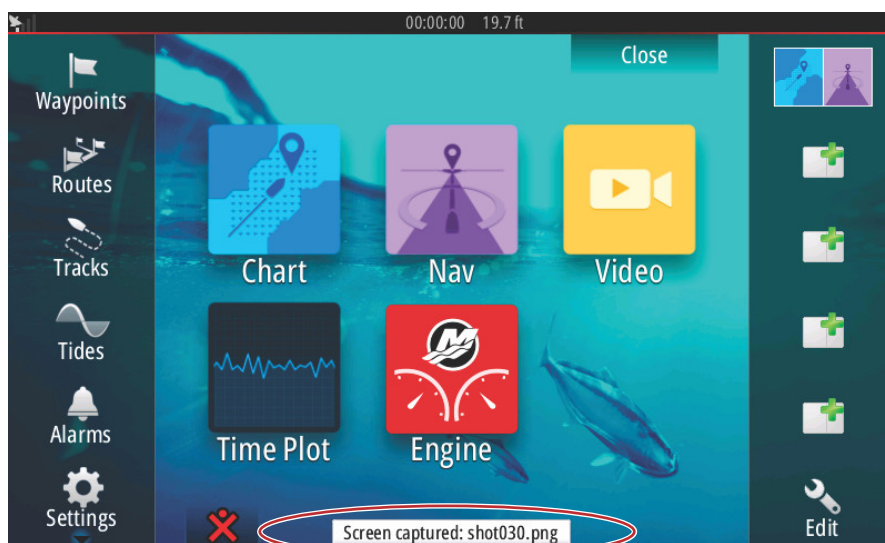
8. VesselView будет отображать индикатор выполнения, показывающий прогресс обновления модуля связи. Не отключайте питание дисплея в ходе обновления.



61465

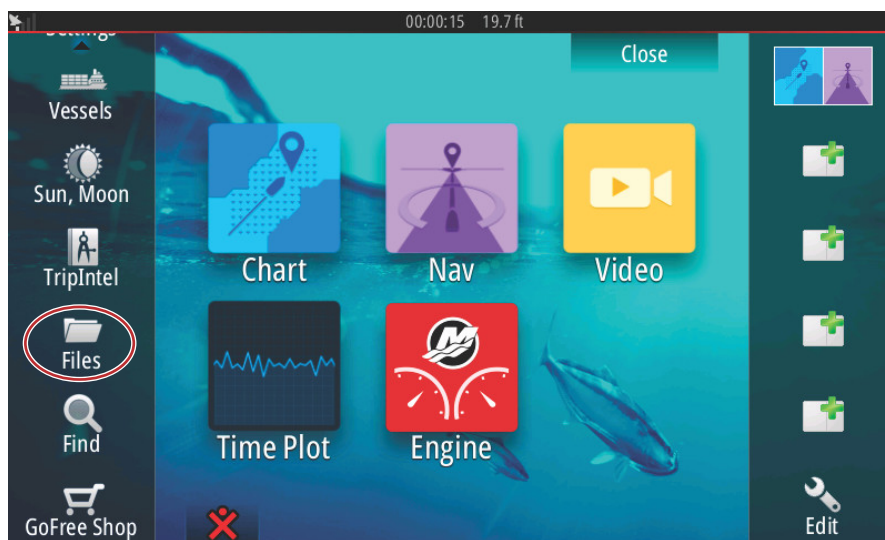
Создание снимков экрана

В системе VesselView предусмотрена возможность сохранения снимков экрана на SD-карту. Когда устройство включено, для копирования содержимого экрана нажмите одновременно кнопку Power (Питание) и кнопку Home. В нижней части экрана появится уведомление с номером копии изображения экрана. На саму копию экрана это уведомление не попадет.



61472

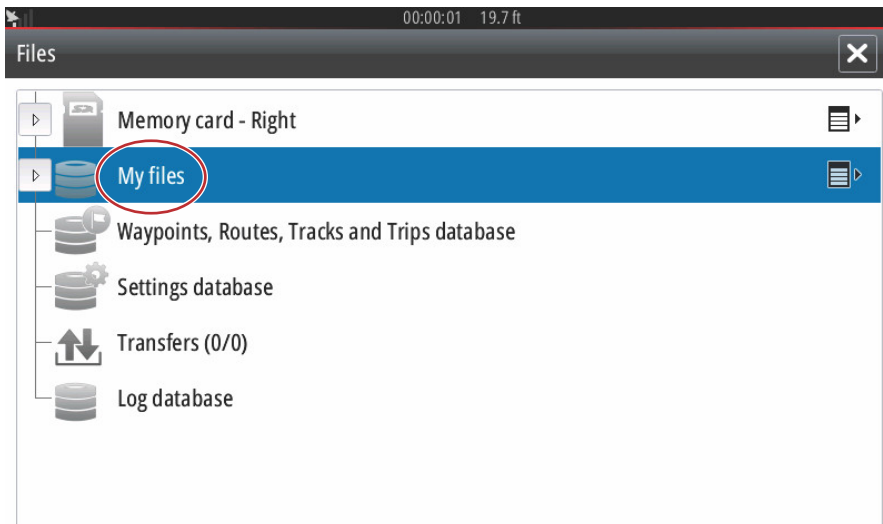
Внутренний объем памяти VesselView позволяет сохранить до 32 снимков экрана. Рекомендуется сохранять снимки экрана, точки маршрута, треки и маршруты на SD-карте или ином внешнем устройстве хранения данных, не занимая по возможности внутреннюю память устройства. По умолчанию все снимки экрана хранятся в папке Screenshots (Снимки экрана) в директории My Files (Мои файлы). В папку Мои файлы можно перейти, проведя пальцем от верхней части устройства на экран, чтобы открыть опции на левой стороне экрана. Select File (Выбрать файл)



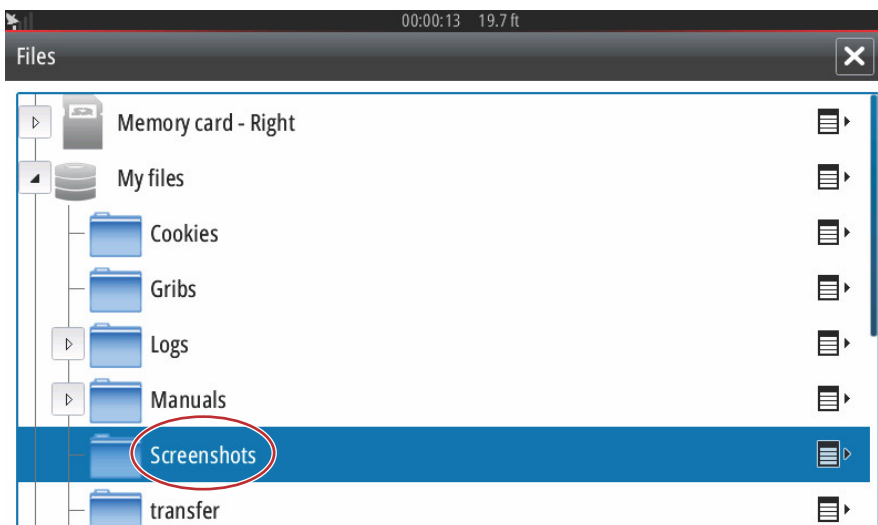
61473

Раздел 1 - Начало работы

Откройте папку My files и перейдите в папку Screenshots. В папке Screenshots хранятся все снимки экрана. Снимки можно скопировать на SD-карту для переноса на компьютер или мобильное устройство.

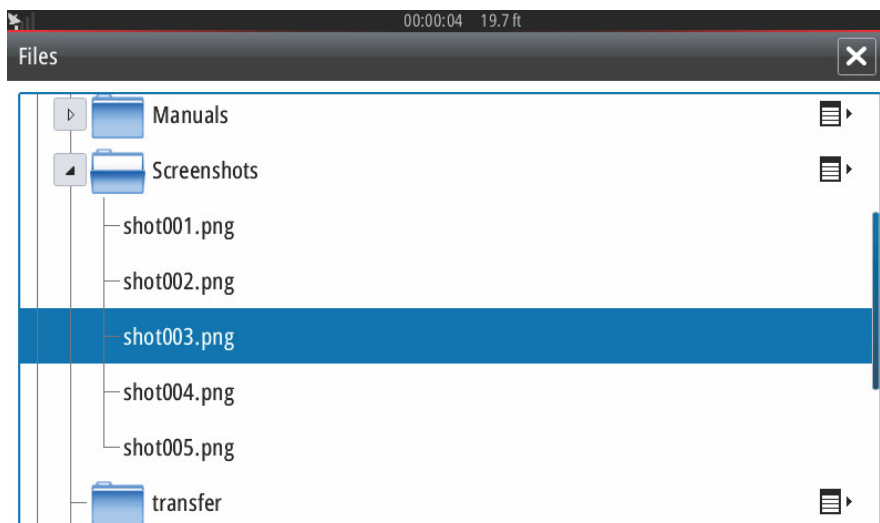


61474

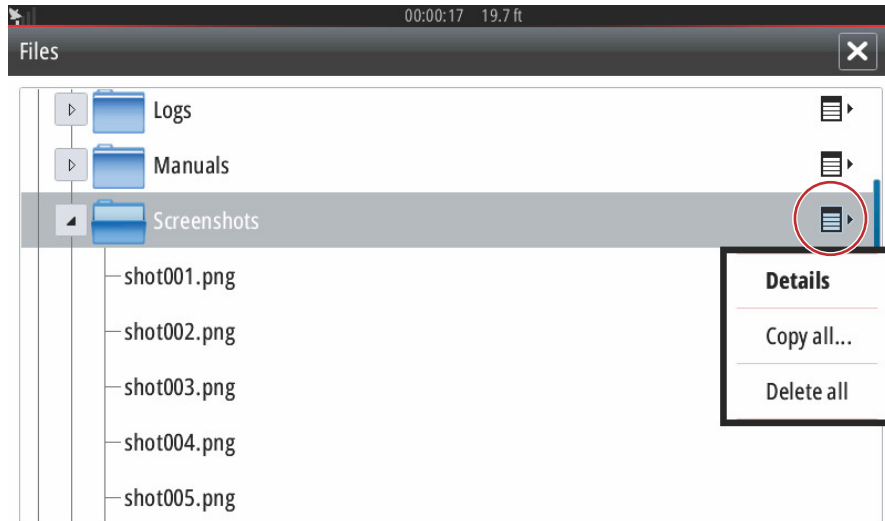


61475

Кроме этого, можно выбрать отдельные снимки экрана. Доступ ко всем снимкам можно получить с помощью значка на правой стороне окна файлов. При выборе этого значка можно просматривать сведения о снимках, копировать снимки или удалять их.

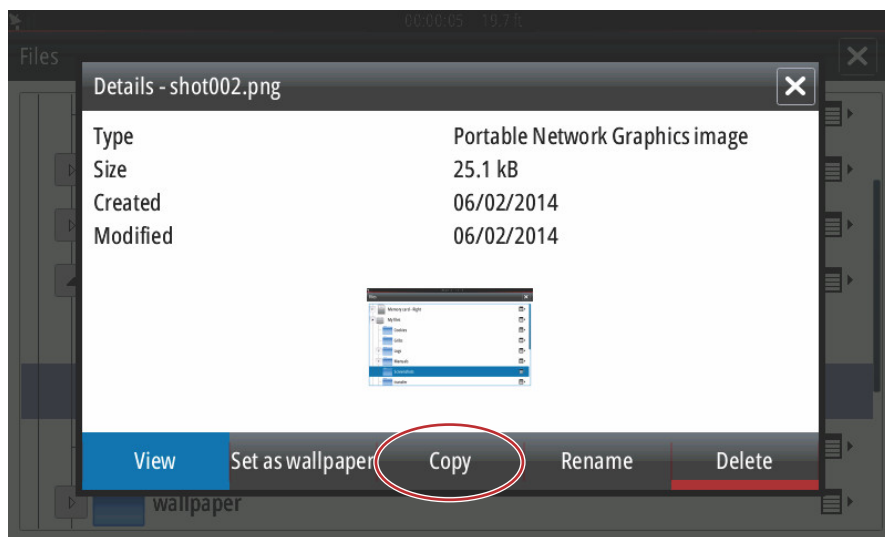


61476



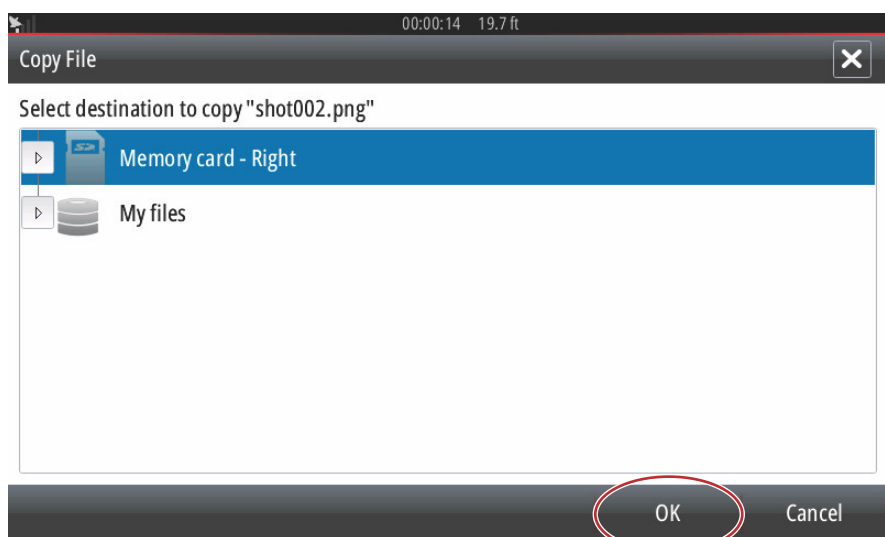
61477

При выборе отдельного снимка экрана появится окно с опциями View, Set as wallpaper, Copy, Rename или Delete (просмотр, установить в качестве фонового рисунка, копировать, переименовать или удалить). Выберите Copy (Копировать), чтобы загрузить изображение из VesselView.



61479

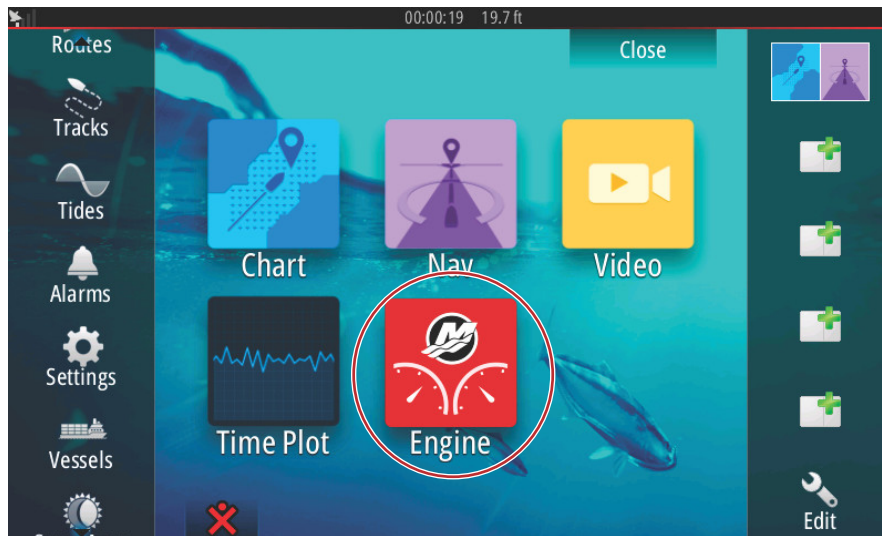
Когда SD-карта вставлена в устройство VesselView, выберите карту памяти в качестве конечного пункта для файла и нажмите OK. Закройте окно, выбрав X в правом верхнем углу. Будет выполнен переход к экрану Screenshots. Для загрузки дополнительных изображений выполните следующую процедуру.



61480

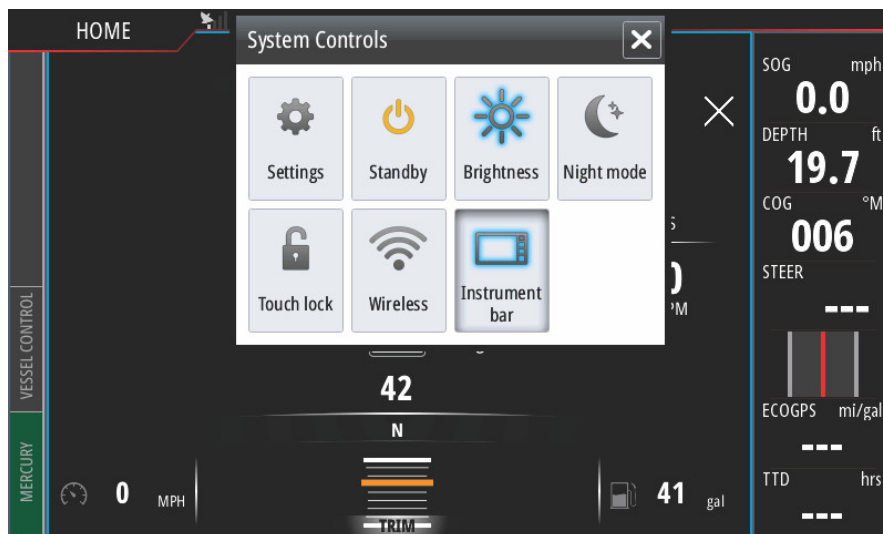
Меню сторонних производителей

При работе с VesselView операторам могут встретиться незнакомые экраны, отличные от экранов Mercury Marine. Эти меню и опции относятся к системе Navico® устройства VesselView. Компания Mercury Marine не поддерживает эти компоненты устройства. Для получения дополнительной информации об этой функции VesselView свяжитесь с компанией Navico®. Чтобы вернуться к экрану навигации Mercury Marine этого устройства, нажмите кнопку Home, после чего появится плитка Mercury Engine. Нажмите эту плитку, чтобы вернуться к экрану VesselView.



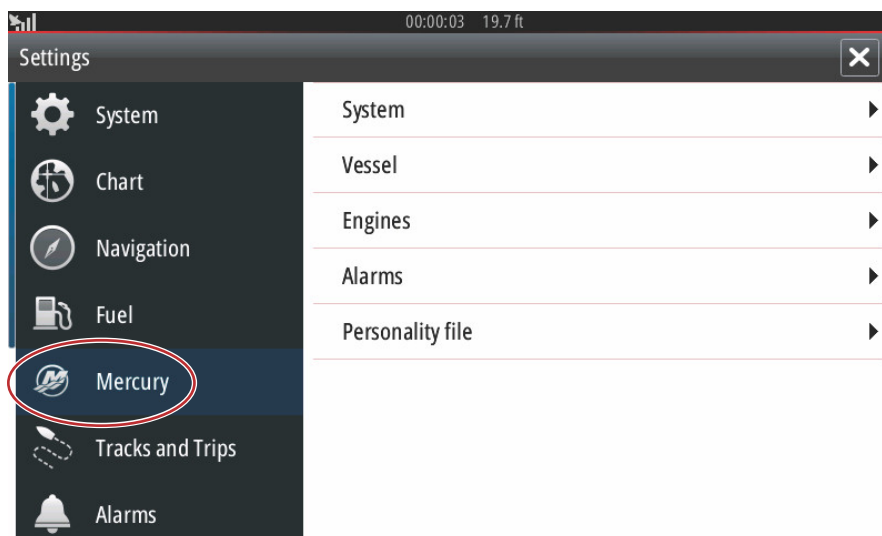
61481

Чтобы открыть окно «System Controls» (Средства управления системой), проведите пальцем сверху вниз от края по экрану устройства. Это позволит пользователю: использовать меню настроек Mercury, перевести устройство в режим ожидания, настроить яркость экрана, работать в ночном режиме, включить блокировку сенсорного экрана, настроить беспроводную связь, а также активировать панель инструментов с правой стороны дисплея.



61482

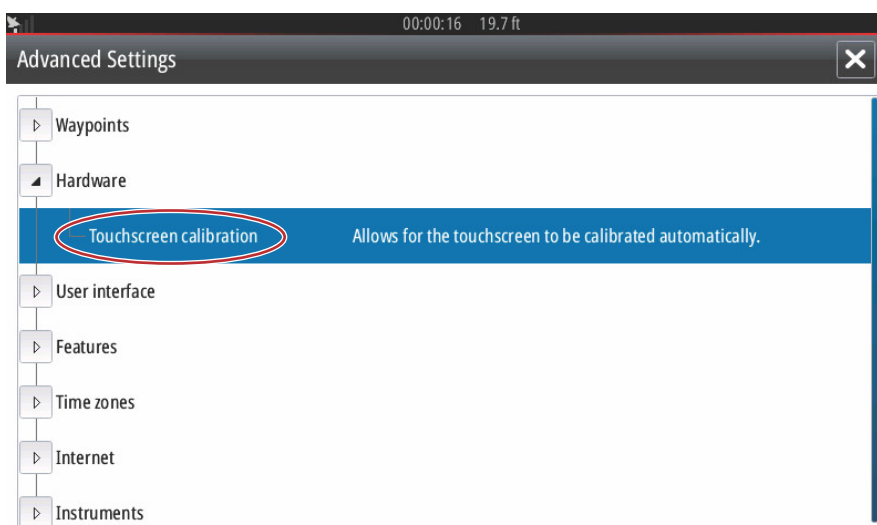
Чтобы внести изменения в функции VesselView, в меню Settings (Настройки) в окне System Controls (управление системой) выберите значок Mercury. Все параметры и настройки, которые относятся к VesselView, содержатся в настройках Mercury. Все остальные опции меню относятся к системе Navico® многофункционального дисплея. Любые вопросы, касающиеся этих функций, должны быть направлены в Navico®.



61483

Калибровка сенсорного экрана

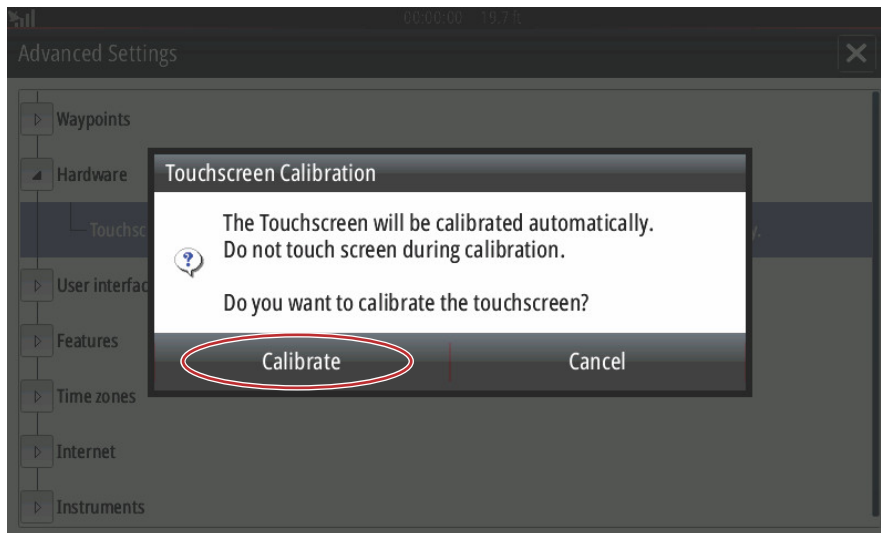
Сенсорный экран должен периодически калиброваться. Если зоны прокрутки или касания перестали реагировать, нужно активировать систему управления меню, проведя от верхней части устройства на экран. Выберите Settings (Настройки). Выберите Advanced (Расширенные настройки). Выберите пункт меню Hardware, чтобы вызвать пункт меню калибровки сенсорного экрана.



61493

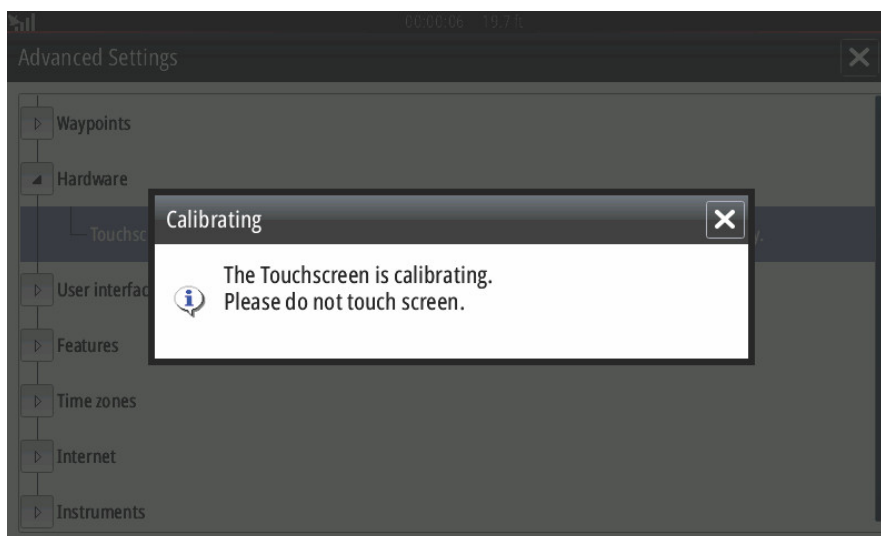
Раздел 1 - Начало работы

VesselView предложит оператору подтвердить калибровку сенсорного экрана. Для продолжения калибровки выберите Calibrate.



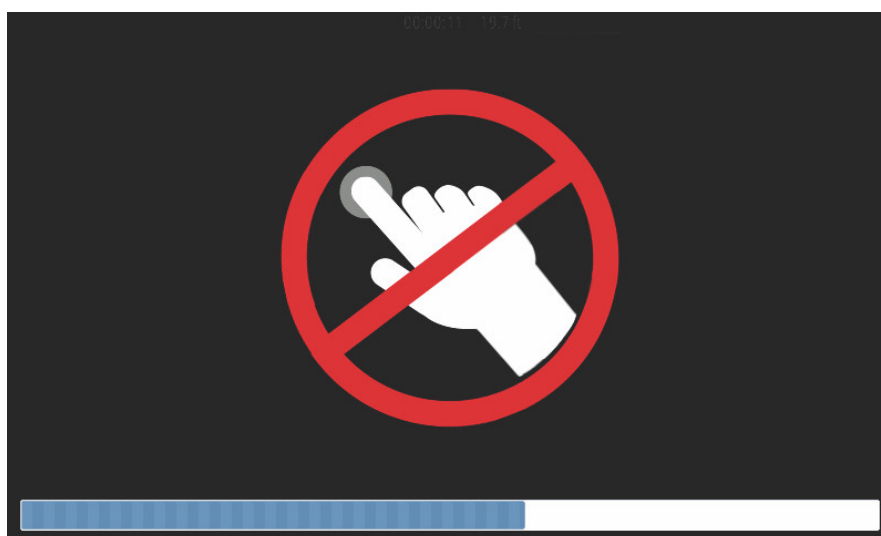
61494

В процессе калибровки важно не касаться экрана.



61496

Будет отображаться индикатор выполнения, показывая оператору ход процесса. После успешной калибровки модуль вернется в меню Advanced Settings.



61499

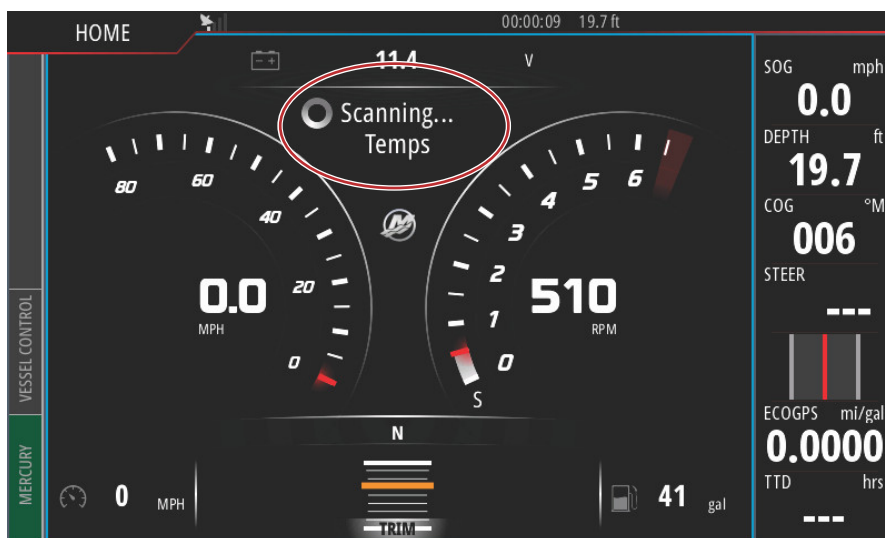
Запуск

При включении устройства, пока двигатели не запущены, после появления заставки и экрана подсказки загружается основной экран и активируются все данные и графические средства.

После запуска двигателя устройство VesselView проведет проверку системы. Все системы двигателя будут проверены для получения текущих рабочих данных. Проверка системы отображается на экране между просмотрами скорости и/или оборотов двигателя.



61486



61487

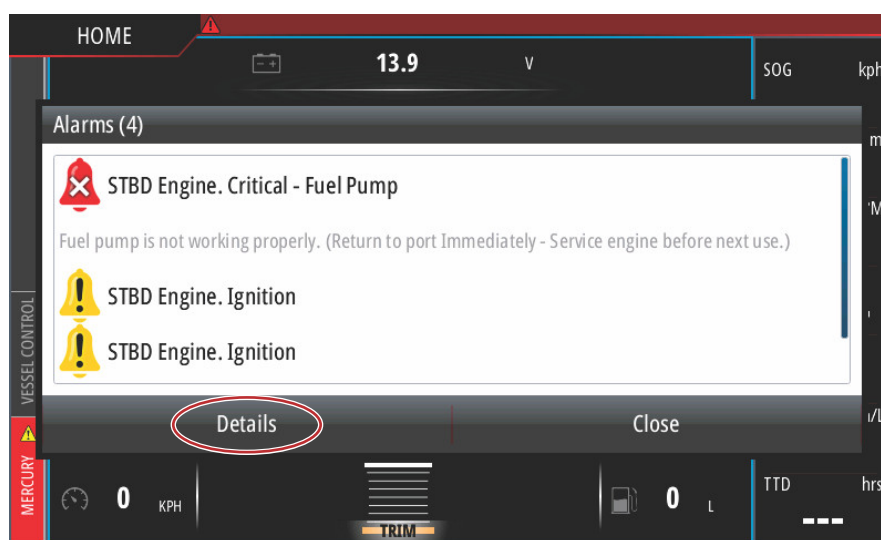
Раздел 1 - Начало работы

После проверки систем, если все параметры двигателя находятся в пределах нормы, VesselView отобразит сообщение System OK со значком галочки.



61488

Если система двигателя не прошла проверки, появится короткий текст с описанием неисправности, и на экране отобразится предлагаемый порядок действий. Вкладка Mercury в нижнем левом углу экрана будет отображена красным цветом с международным символом предупреждения. Если при запуске будет обнаружено больше одной ошибки, оператор может прокрутить список, выделив ошибку и нажав Details (Подробно).



61541

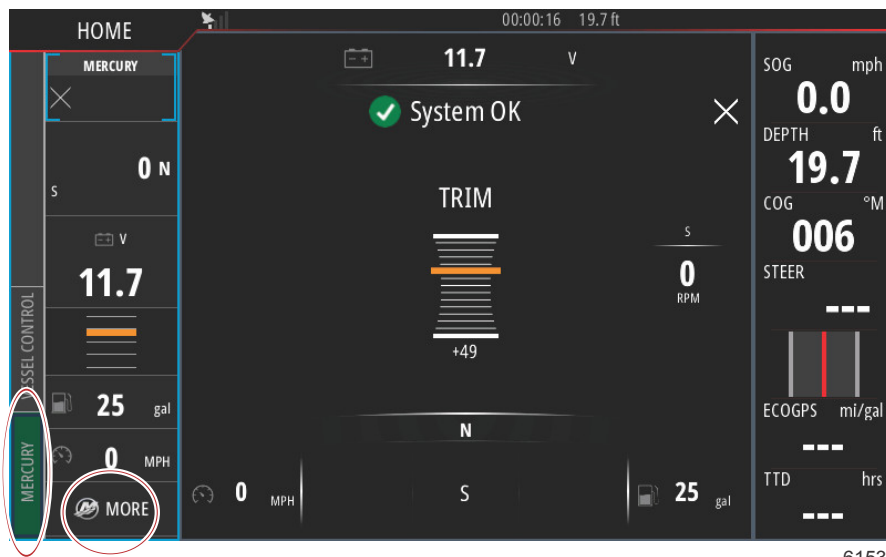
После выбора Details появится окно, в котором может быть приведено дополнительное описание ошибки с указанием оператору, является ли неисправность критичной или некритичной, а также указания по ее устранению.

Плановое обслуживание двигателя

Если в ходе сканирования системы обнаружено напоминание о техническом обслуживании, в нижнем левом углу экрана появится синяя вкладка Mercury. Бережно относитесь к своему оборудованию и регулярно проверяйте моторное масло, желательно перед каждым использованием.

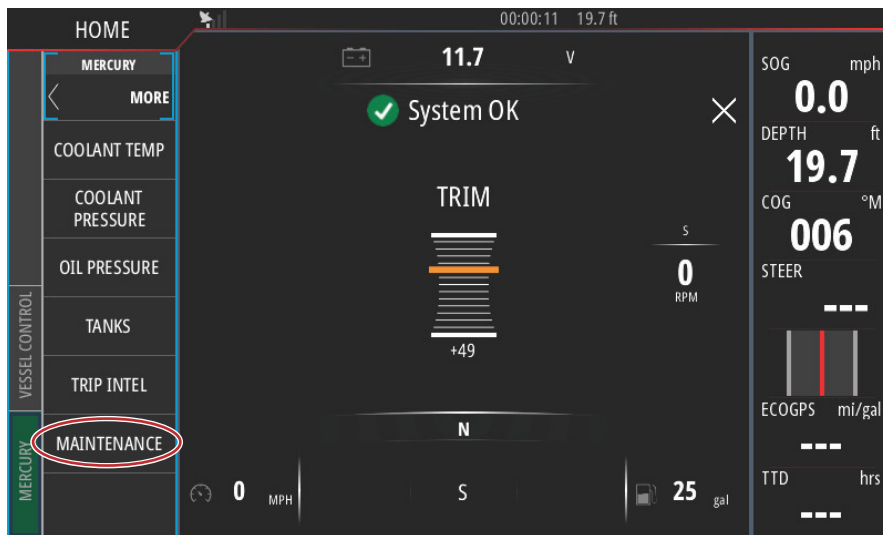
По истечении времени до планового обслуживания после начального сканирования системы будет появляться всплывающее сообщение о необходимости планового технического обслуживания. Оператор может закрыть всплывающее окно, но напоминание будет появляться при каждом включении зажигания судна. При подтверждении напоминания о ТО в VesselView период техобслуживания сбрасывается. Чтобы получить доступ к конкретной информации о плановом техническом обслуживании, перейдите к тексту описания сообщения, выполнив следующие действия. Пользователи могут просматривать строку техобслуживания в любое время, чтобы узнать о сроках следующего ТО. Это поможет запланировать будущие визиты к дилеру, если техническое обслуживание не производится владельцем.

Выберите вкладку Mercury в нижнем левом углу экрана. Выберите иконку Mercury, нажав MORE (Ещё)



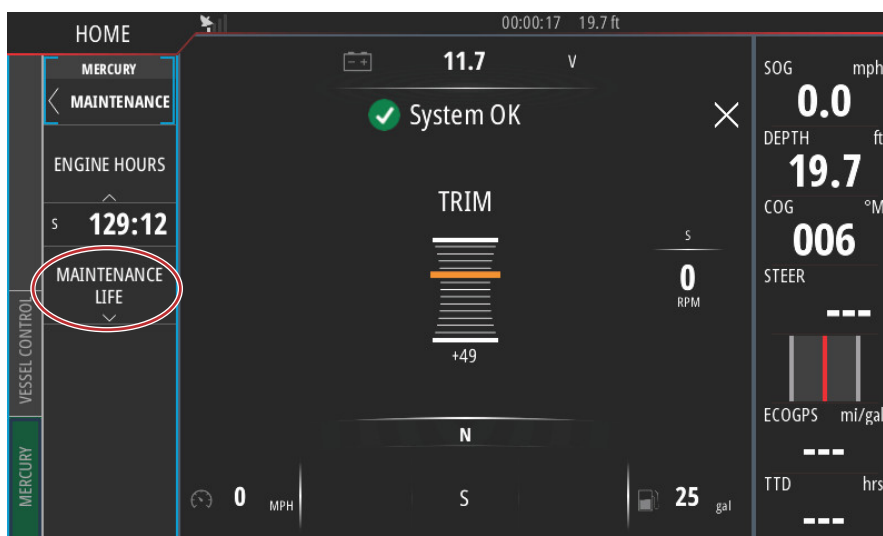
61536

Выберите опцию MAINTENANCE (Срок ТО).

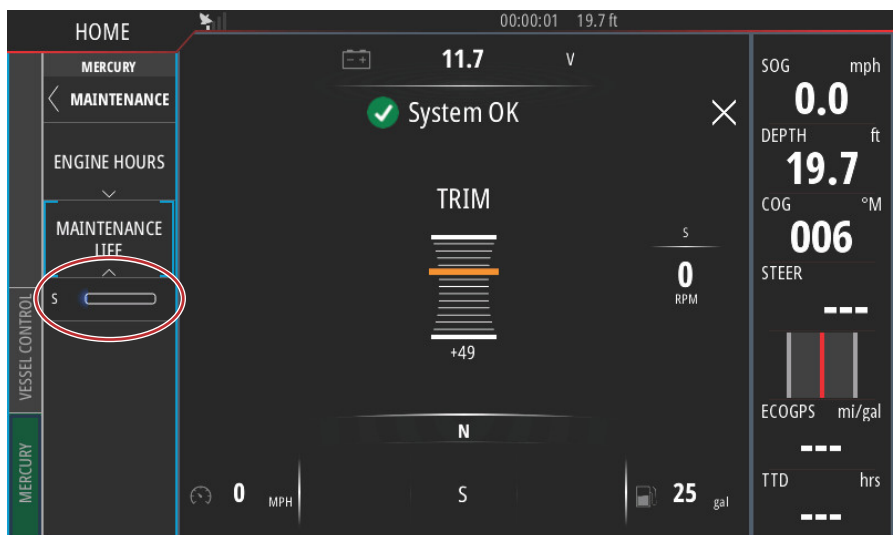


61538

Для просмотра времени, оставшегося до планового технического обслуживания, выберите опцию MAINTENANCE LIFE (Срок ТО). Чем больше синего цвета на индикаторе выполнения, тем ближе срок планового технического обслуживания.



61539



61540

Техническое обслуживание

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ: Когда устройство не используется, рекомендуется установить входящую в комплект поставки солнцезащитную крышку.

Очистка экрана дисплея

Рекомендуется проводить процедуру очистки экрана, чтобы не допустить появления отложений соли и других частиц окружающей среды. Кристаллизованная соль может поцарапать покрытие дисплея, если протирать его сухой или влажной тканью. Убедитесь, что ткань смочена достаточным количеством пресной воды, чтобы растворить и удалить отложения соли. Не давите на экран слишком сильно при очистке.

Если водяные разводы не удается удалить тканью, для очистки экрана приготовьте раствор теплой воды и изопропилового спирта в пропорции 50/50. Не используйте ацетон, уайт-спирит, растворители типа скипидара или чистящие средства на основе аммиака. Использование агрессивных растворителей или моющих средств может привести к повреждению антибликового покрытия, пластмассы или резиновых кнопок.

Когда устройство не используется, рекомендуется устанавливать солнцезащитную крышку для предотвращения повреждения пластмассовой панели и резиновых кнопок УФ-излучением.

Очистка порта носителя

Область дверцы порта носителя следует регулярно очищать во избежание скопления кристаллизованной соли и пыли.

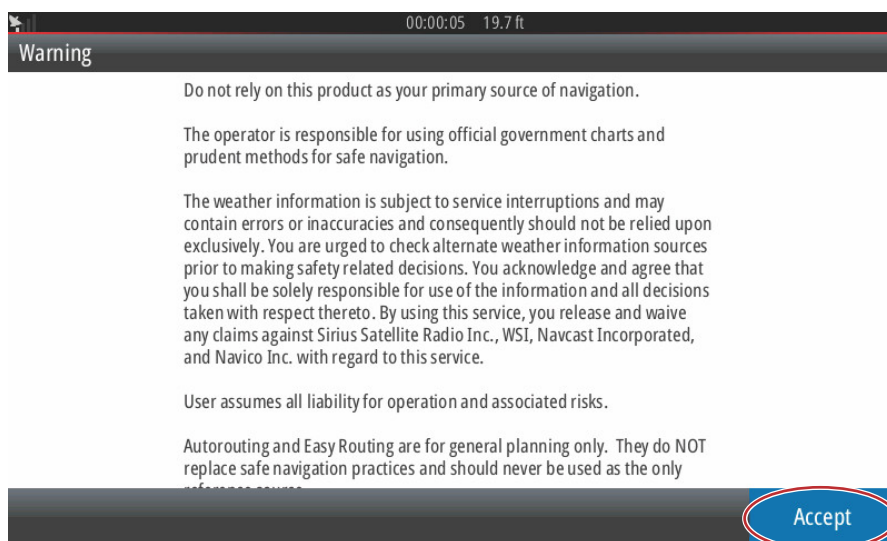
Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Оглавление

Экран предупреждения о запуске VesselView.....	28	Конфигурация баков	35
Экран загрузки.....	28	Настройка скорости	37
Программа установки.....	29	Завершение работы программы установки	38
Импорт конфигурации	31	Настройка источника данных.....	38
Настройка двигателя	31	Источники данных	38
Настройка дисплея	34	Увеличение экранов данных.....	40
Настройка устройства	35	Приборная панель.....	42
Настройка единиц	35		

Экран предупреждения о запуске VesselView

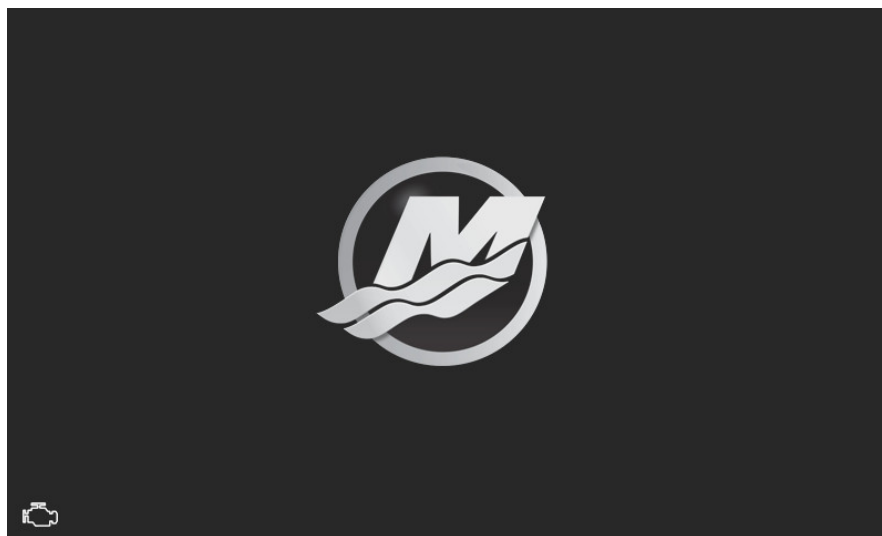
При запуске системы VesselView появляется экран с предупреждением, на котором приведена рекомендация не использовать изделие в качестве основного источника навигации, а также говорится о том, что пользователь берет на себя всю ответственность за эксплуатацию и сопутствующие риски.



61413

Экран загрузки

При повороте ключа зажигания во включенное положение отобразится экран-заставка запуска Mercury. В середине экрана появится логотип Mercury. Логотип будет оставаться на экране на протяжении процесса загрузки. Не пытайтесь ускорить работу модуля, нажимая кнопки во время запуска. Для силовых агрегатов с контролем выбросов в левом нижнем углу экрана будет отображаться значок двигателя.



61484

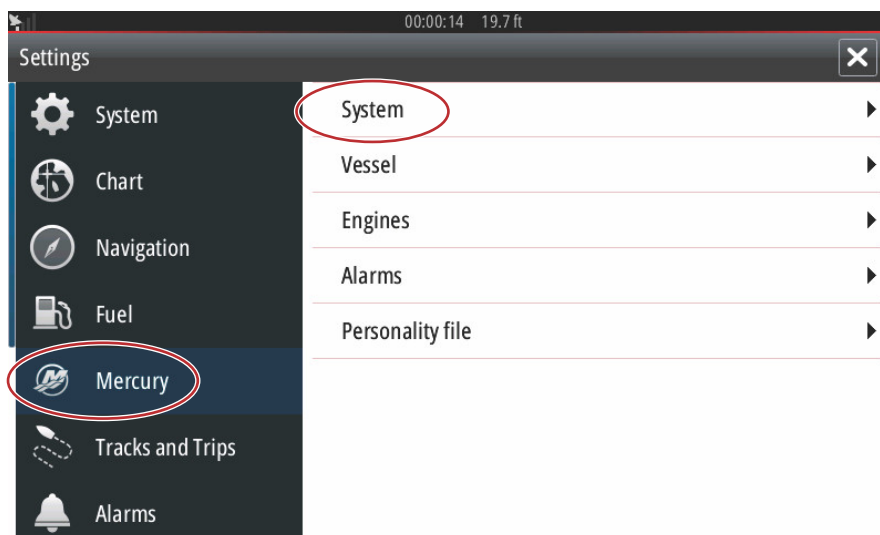
Программа установки

Мастер настройки VesselView позволяет выполнить первые действия по настройке VesselView. Мастер настройки можно открыть в любое время с помощью меню «Settings» (Настройки). Откройте окно «System Controls» (Средства управления системой). Чтобы открыть окно «System Controls» (Средства управления системой), проведите пальцем сверху вниз от края по экрану устройства. Выберите плитку «Settings» (Настройки).



61504

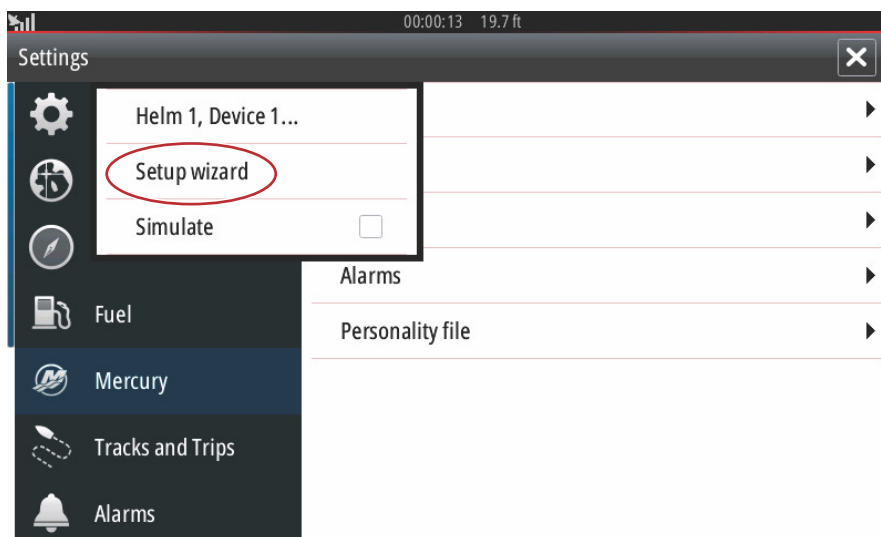
На левой половине экрана выберите пункт «Mercury». Выберите пункт «System» (Система).



61505

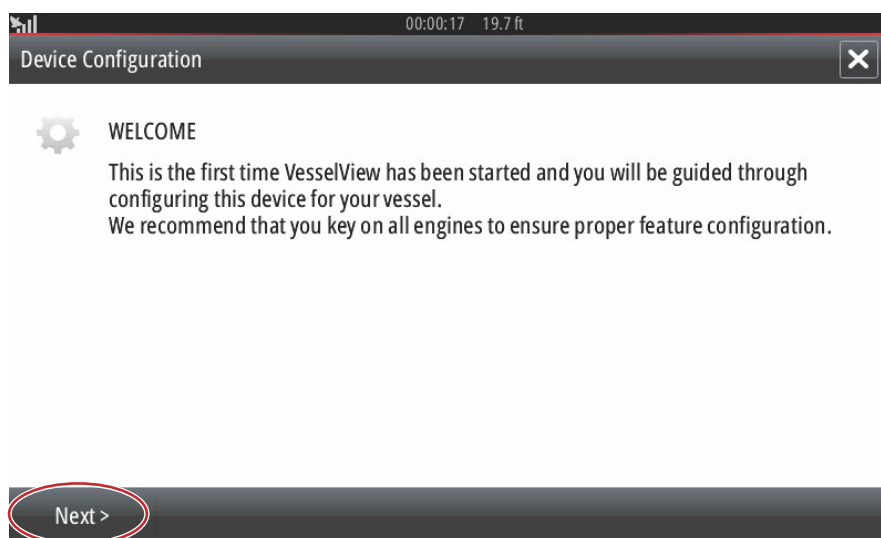
Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

В меню «System» (Система) выберите пункт «Setup wizard» (Мастер настройки).



61506

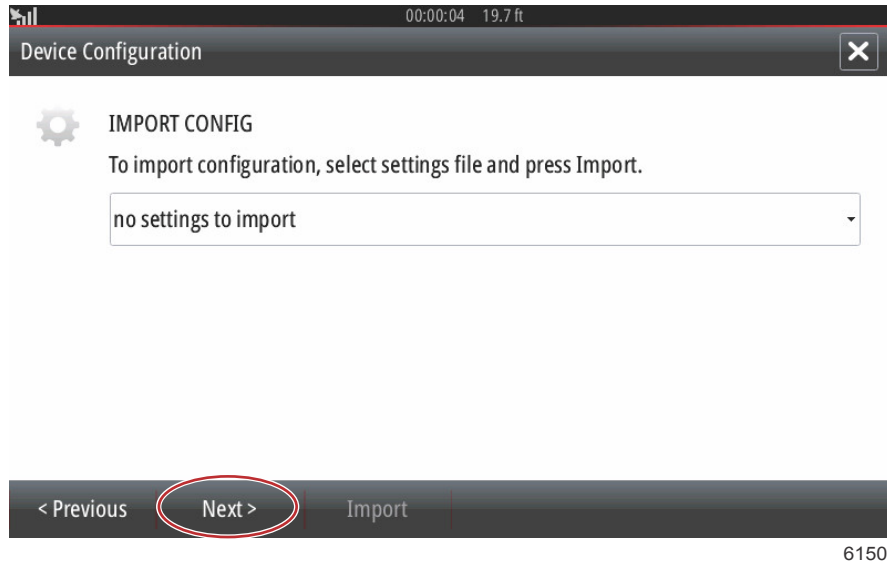
На экране «Device Configuration WELCOME» (Добро пожаловать в конфигурацию устройства) выберите «Next» (Далее), чтобы запустить мастер настройки.



61507

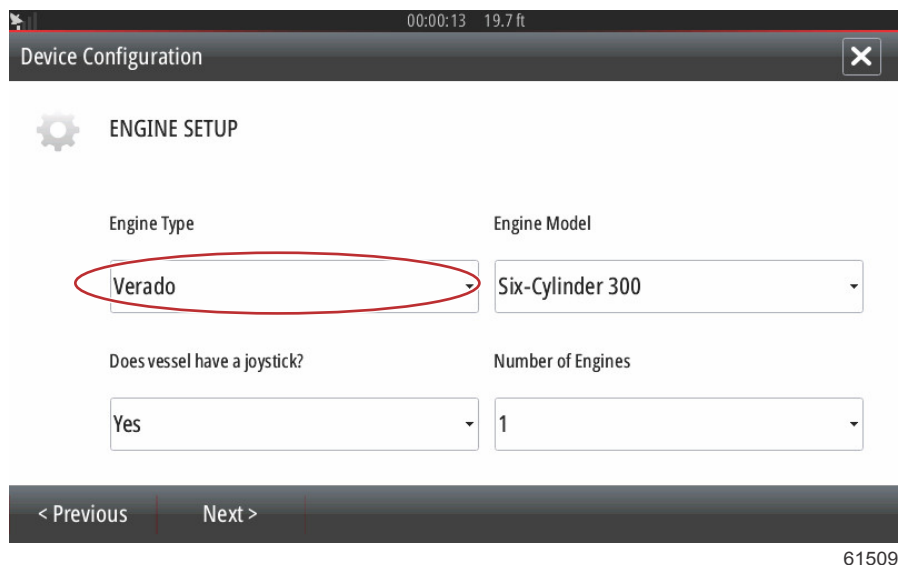
Импорт конфигурации

Чтобы импортировать существующую конфигурацию судна, вставьте карту micro SD с файловой системой FAT или FAT32 и файлом конфигурации, а затем выберите этот файл в раскрывающемся меню. При отсутствии файла импорта выберите «Next» (Далее) для продолжения.

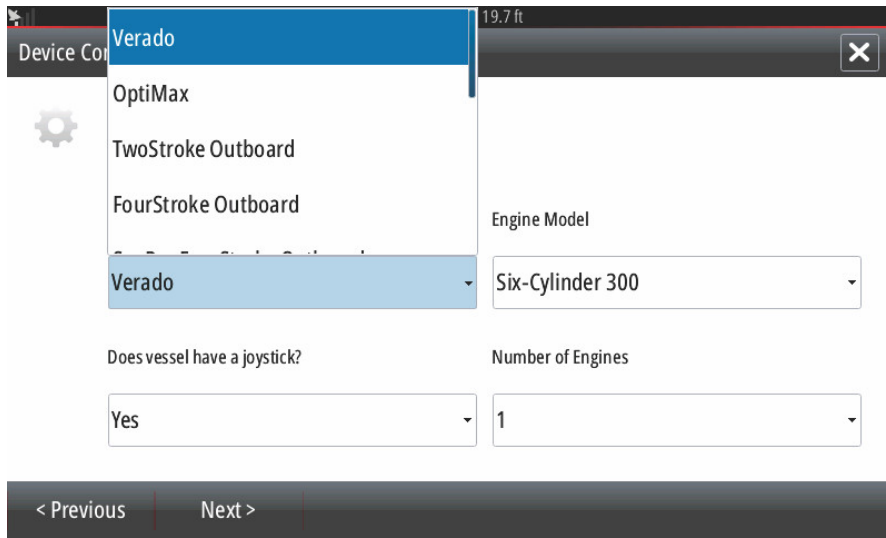


Настройка двигателя

1. На экране «Engine Setup» (Настройка двигателя) воспользуйтесь вращающейся рукояткой или коснитесь полей меню, чтобы выбрать нужный параметр.
2. Заполните данные на экране «Engine Setup» (Настройка двигателя). По окончании выбора настроек выберите «Next» (Далее) для продолжения.

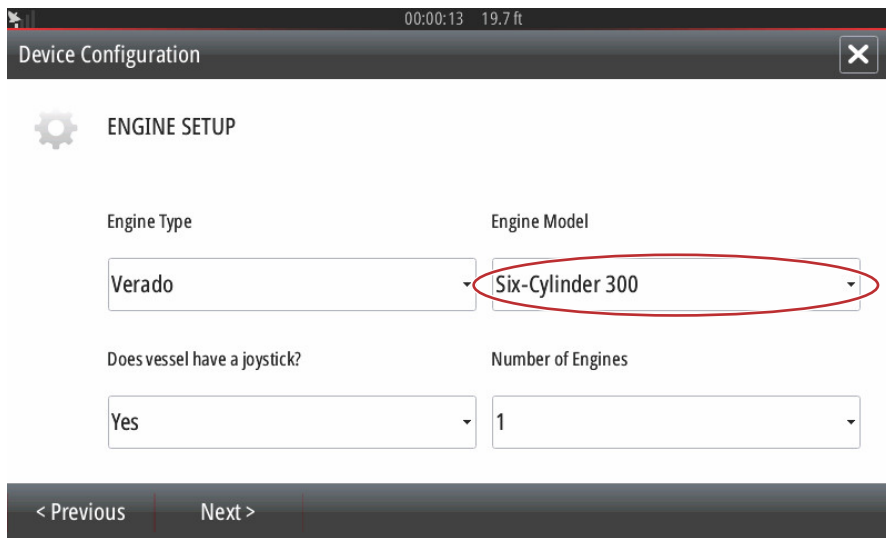


Тип двигателя



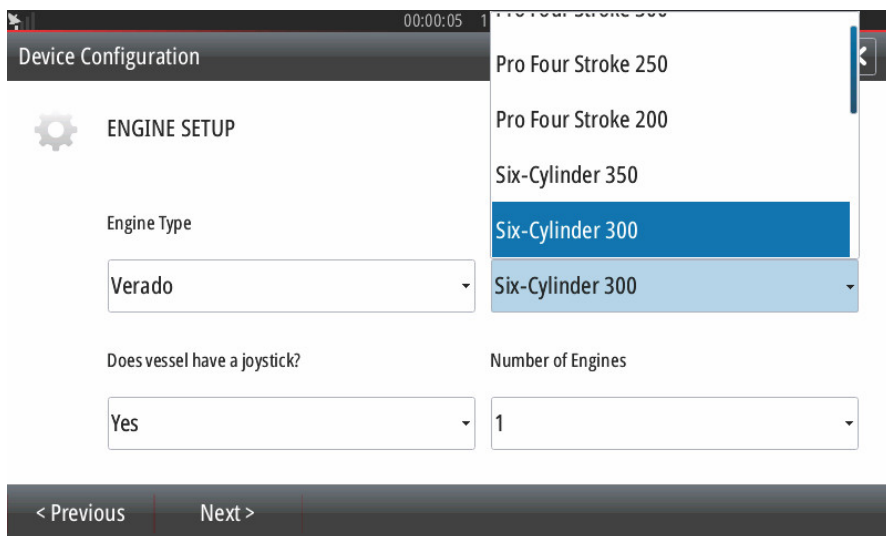
61510

Выбранный вариант



61515

Модель двигателя



61512

Выбранный вариант

00:00:13 19.7 ft

Device Configuration

ENGINE SETUP

Engine Type: Verado

Engine Model: Six-Cylinder 300

Does vessel have a joystick?: Yes

Number of Engines: 1

< Previous Next >

61516

Судно с джойстиком

00:00:09 19.7 ft

Device Configuration

ENGINE SETUP

Engine Type: Verado

Engine Model: Six-Cylinder 300

Does vessel have a joystick?: Yes

Number of Engines: 1

< Previous Next >

61514

Выбранный вариант

00:00:13 19.7 ft

Device Configuration

ENGINE SETUP

Engine Type: Verado

Engine Model: Six-Cylinder 300

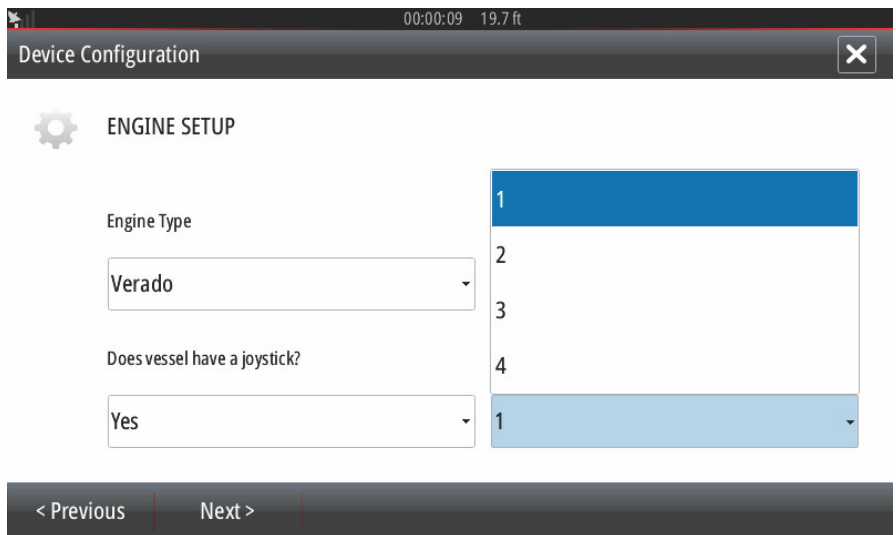
Does vessel have a joystick?: Yes

Number of Engines: 1

< Previous Next >

61517

Количество двигателей

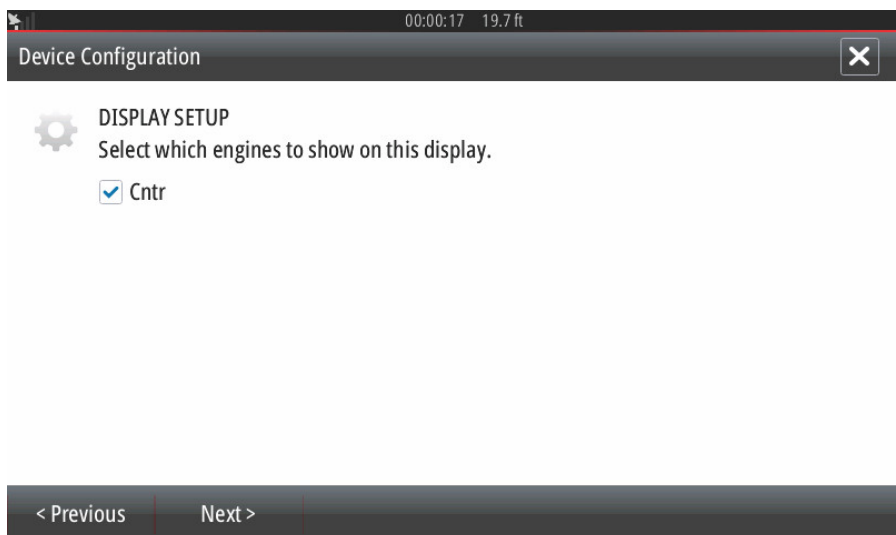


61513

Выбранный вариант

Настройка дисплея

В зависимости от числа двигателей на экране «Engine Setup» (Настройка двигателя) выберите двигатели для отображения модулем VesselView. Можно выбрать до четырех двигателей. Для продолжения выберите «Next» (Далее).



61522

Настройка устройства

Чтобы выбрать требуемые параметры на экране «Device Setup» (Настройка устройства), воспользуйтесь вращающейся рукояткой или коснитесь полей меню. При использовании нескольких устройств VesselView необходимо назначить уникальные номера каждому устройству, чтобы избежать проблем с данными. Номера штурвалов должны соответствовать местоположению отдельного модуля VesselView. Основному штурвалу принято присваивать номер 1, а вспомогательному штурвалу – номер 2. Для продолжения выберите «Next» (Далее).

00:00:20 19.7 ft

Device Configuration

DEVICE SETUP

Unique VesselView ID:

1 **a**

Helm ID:

1 **b**

< Previous | Next >

- a** - Поле идентификации VesselView
- b** - Поле идентификации штурвала

61523

Настройка единиц

Выберите единицы измерения, в которых будут отображаться значения скорости, расстояния и объема на экране VesselView. Определенные единицы измерения можно изменить позже.

00:00:11 19.7 ft

Device Configuration

UNITS SETUP

What units of measure do you want to use?

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

U.S. Standard

Metric

U.S. Standard

< Previous | Next >

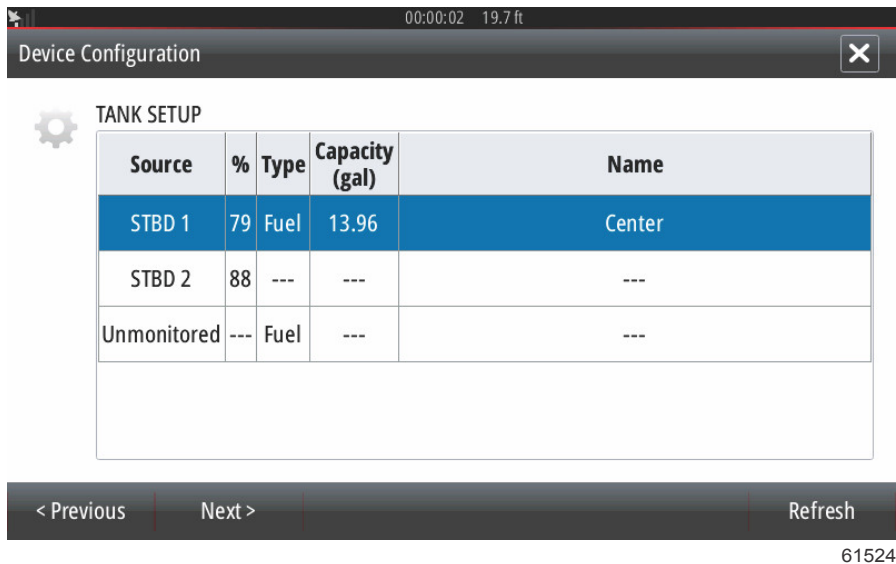
61521

Конфигурация баков

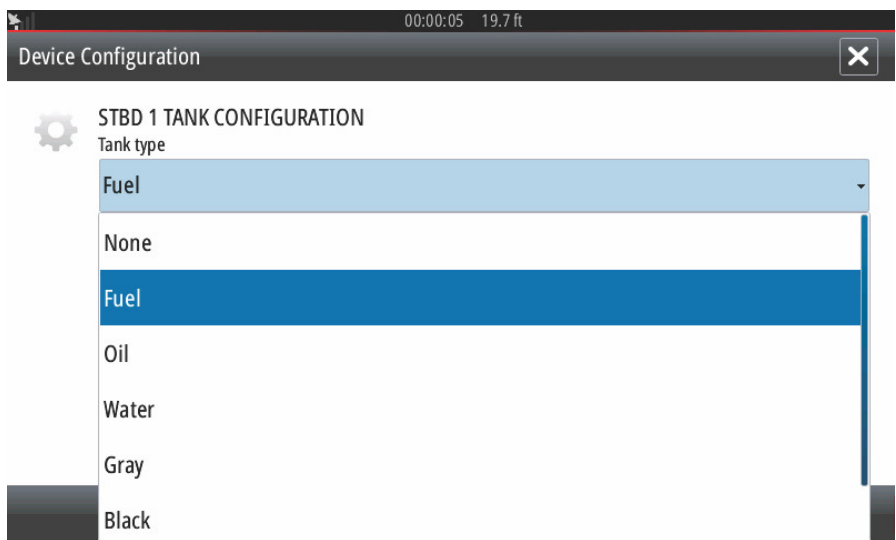
На экране настройки баков можно назначить тип, емкость и наименование бака (максимум 8 баков). Объем бака будет отображаться в режиме реального времени в столбце «%». При выборе кнопки обновления выполняется опрос датчиков и показания обновляются.

Если бак не оснащен датчиком, контроль его состояния не осуществляется.

Выберите строку бака, который нужно настроить.



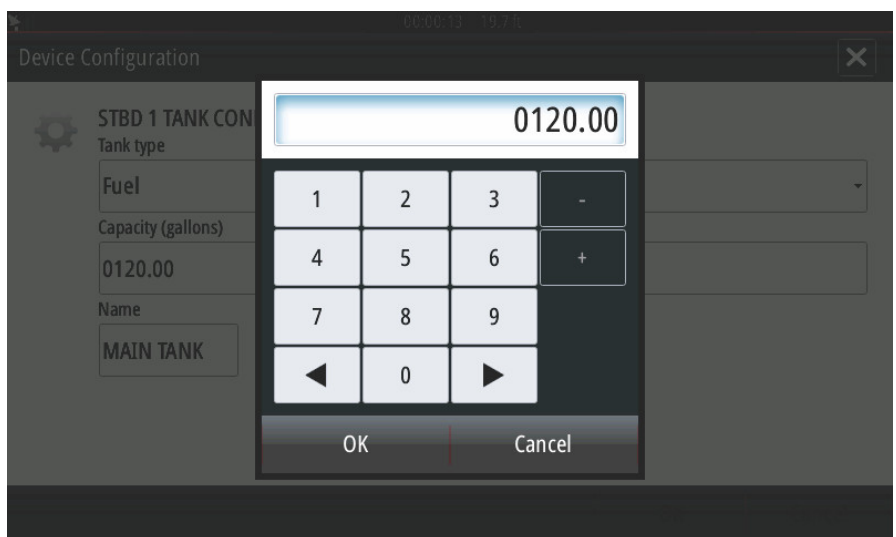
61524



61525

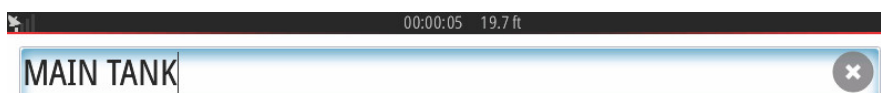
Выберите тип бака.

Используйте экранную клавиатуру, чтобы ввести емкость. После ввода данных о емкости бака выберите ОК, чтобы закрыть клавиатуру.



61526

В поле наименования автоматически появится местоположение бака. Чтобы изменить наименование бака, выберите соответствующее поле и воспользуйтесь экранной клавиатурой для редактирования.

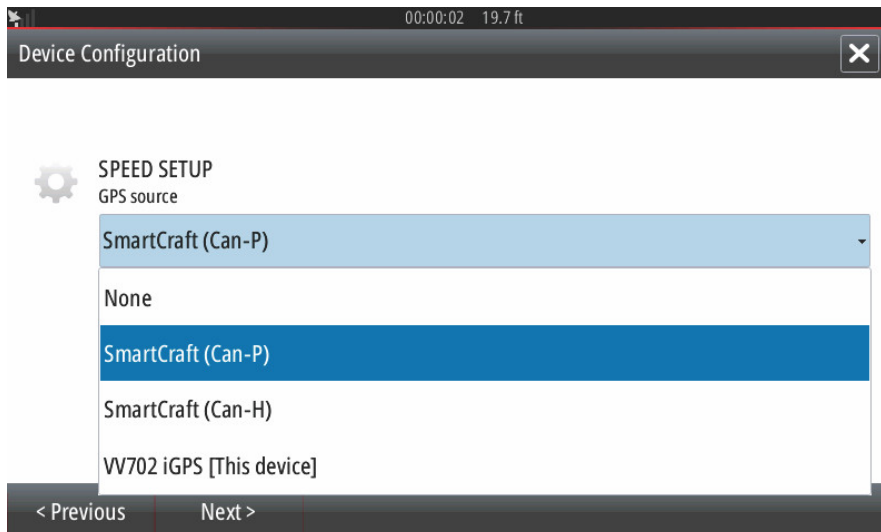


61528

После ввода наименования выберите на клавиатуре клавишу Enter, чтобы перейти к строке следующего бака на экране «Tank Setup» (Настройка баков). По завершении ввода всех данных настройки баков выберите кнопку «Refresh» (Обновить) в нижнем углу. Проверьте правильность данных во всех полях и выберите «Next» (Далее) для продолжения работы с мастером настройки.

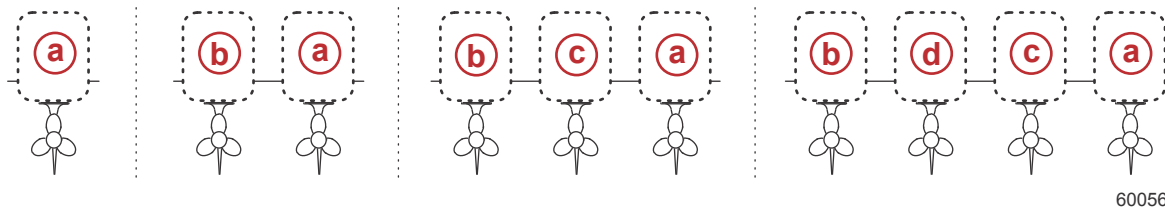
Настройка скорости

В меню «Speed Setup» (Настройка скорости) доступны три параметра, позволяющие определить способ сбора информации о скорости системой VesselView. Если судно оборудовано системой GPS, раскрывающееся меню позволяет выбрать доступные устройства. Если судно оборудовано датчиком Пито, этот вариант будет выбран. Если судно оборудовано лопастным колесом, параметр для выбора появится в раскрывающемся списке. После выбора источника скорости выберите «Next» (Далее) для продолжения.



61529

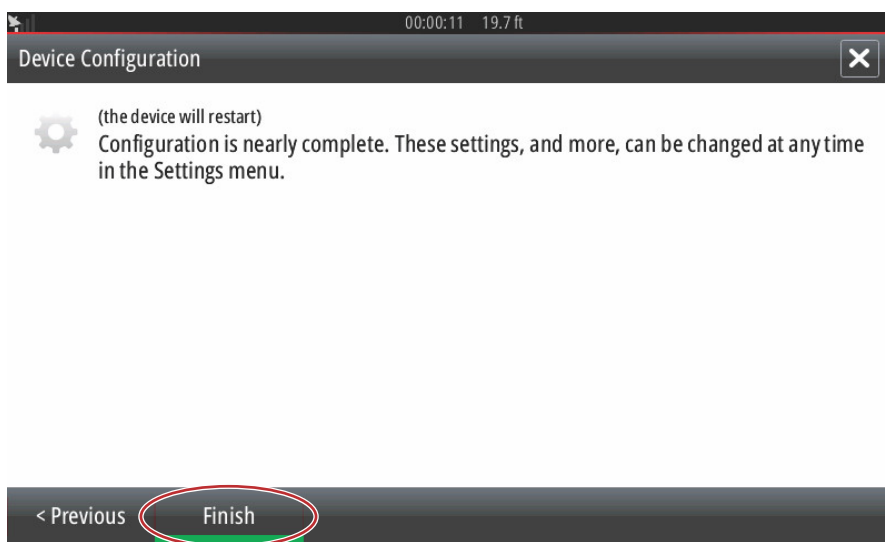
На следующем рисунке показан выбор источника данных датчика Пито и лопастного колеса. Выберите двигатель или компонент, который передает данные о скорости в VesselView.



- a** - РСМ0 = крайний с правого борта
- b** - РСМ1 = крайний с левого борта
- c** - РСМ2 = правый внутренний или центральный
- d** - РСМ3 = внутренний с левого борта

Завершение работы программы установки

Выберите «Finish» (Готово) для завершения работы мастера настройки в системе VesselView. Не выключайте модуль, пока экран «Finish» (Готово) не сменится экраном активности судна.

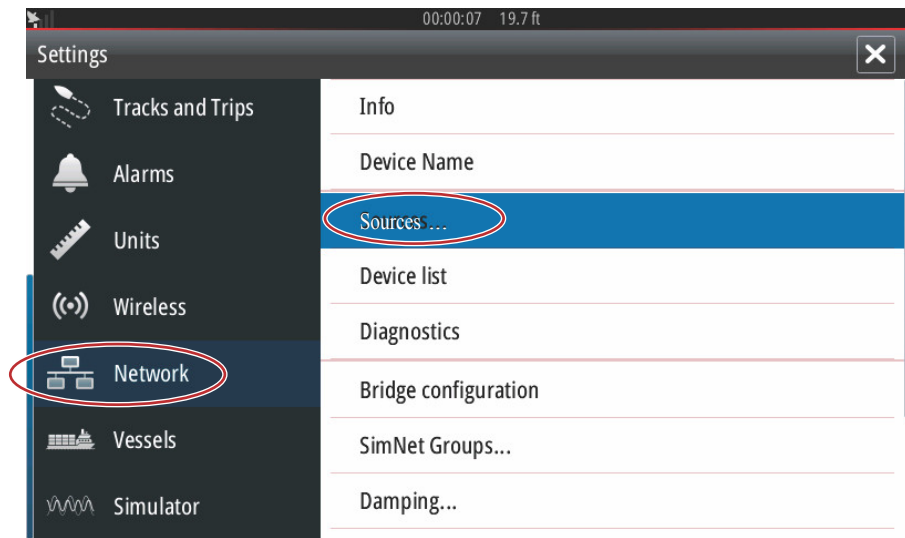


Настройка источника данных

Источники данных

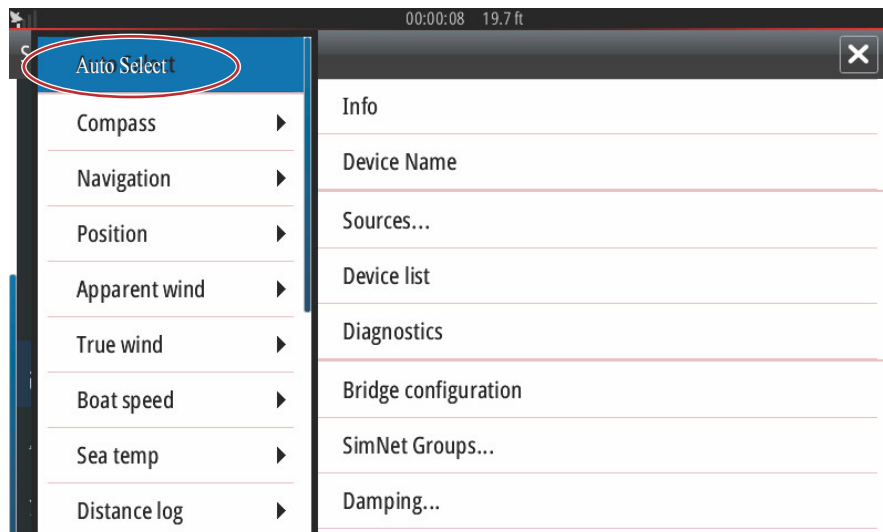
Чтобы настроить источники данных, выберите вкладку «HOME» (Главная) вверху экрана.

Включите все компоненты и запустите все двигатели, чтобы убедиться в том, что все источники данных можно обнаружить. Откройте окно «System Controls» (Средства управления системой). Чтобы открыть окно «System Controls» (Средства управления системой), проведите пальцем сверху вниз от края по экрану устройства. Выберите плитку «Settings» (Настройки). Выберите пункт Network (Сеть) на левой половине экрана. Выберите Sources... (Источники...) .



61531

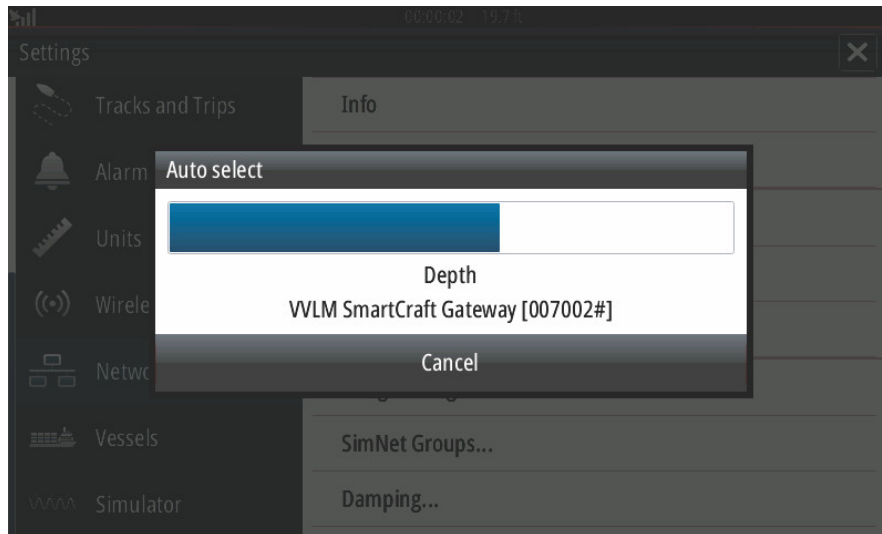
На экране VesselView отобразятся многочисленные источники данных. Для выполнения общего опроса всех обнаруживаемых устройств судна выберите пункт «Auto Select» (Автовывбор) вверху списка.



61533

Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Функция автоматического выбора выполнит поиск в сети и составит список всех устройств, обнаруженных в процессе автоматического выбора. Когда индикатор выполнения покажет завершение работы, меню «Settings» (Настройки) можно закрыть, выбрав значок «X» в верхнем правом углу экрана.



61534

Увеличение экранов данных

Чтобы увеличить любое из полей данных на главном экране VesselView, выберите это поле.



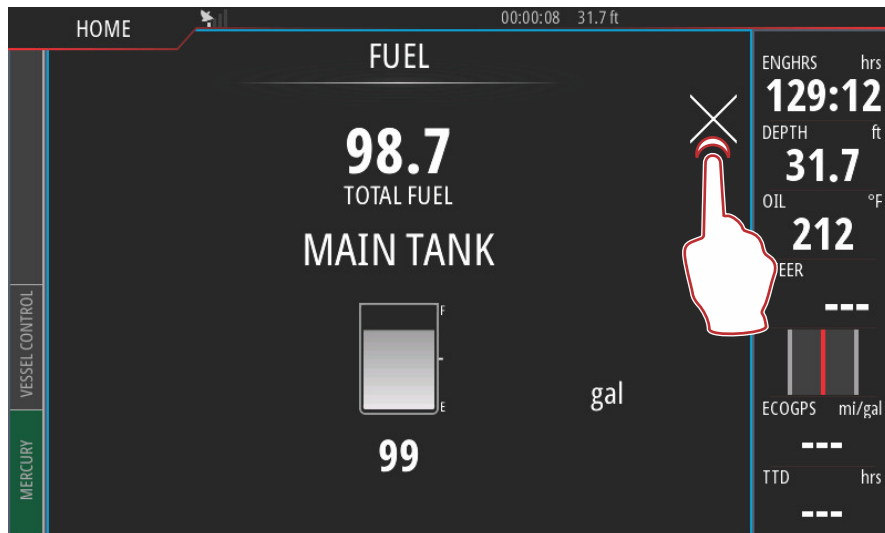
61725

Соответствующие данные на экране увеличатся до среднего размера.



61726

Если выбрать это поле данных еще раз, выбранные данные отобразятся на весь экран. Это может оказаться полезным для наблюдения за экраном с большого расстояния, например при управлении судном, находясь в месте расположения вспомогательного джойстика. При выборе значка «X» снова появится главный экран навигации VesselView.



61727

Приборная панель

Чтобы активировать приборную панель, проведите пальцем сверху вниз в верхней части экрана дисплея. При этом появится окно «System Controls» (Средства управления системой). Выберите плитку «Instrument bar» (Приборная панель), чтобы активировать приборную панель.



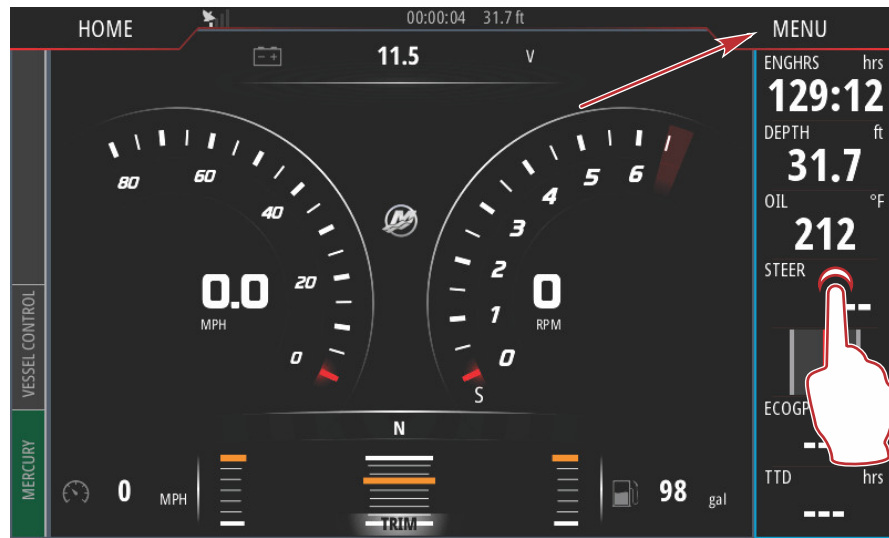
61482

Приборная панель располагается на правой половине экрана. Она содержит текстовые и числовые данные на многочисленных плитках. Оператор может изменить любую плитку на приборной панели. Кроме того, предусмотрены дополнительные функции, связанные с хождением на судах, которые будут заполнять плитки данных информации в соответствии с вашим типом управления судном.



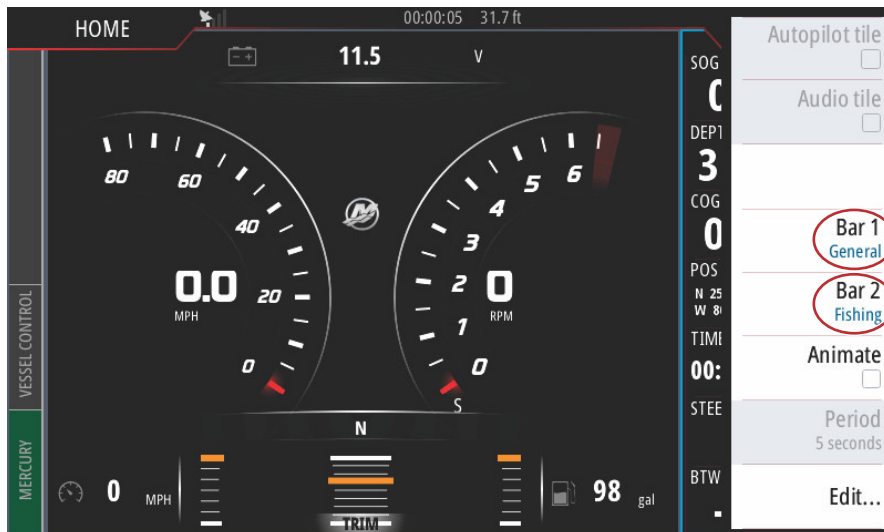
61729

Чтобы получить доступ к приборной панели, коснитесь ее в любом месте. При этом вверху панели откроется вкладка MENU (Меню).

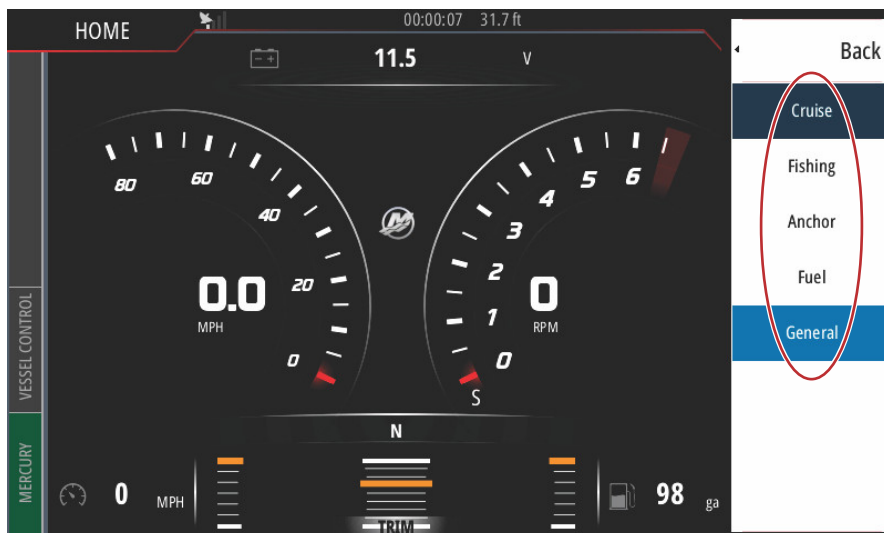


61730

На экране меню доступны для выбора функции «Bar 1» (Панель 1) и Bar 2 (Панель 2). Эти функции будут выводить на приборную панель данные двигателя и судна, соответствующие выбранному стилю управления судном.



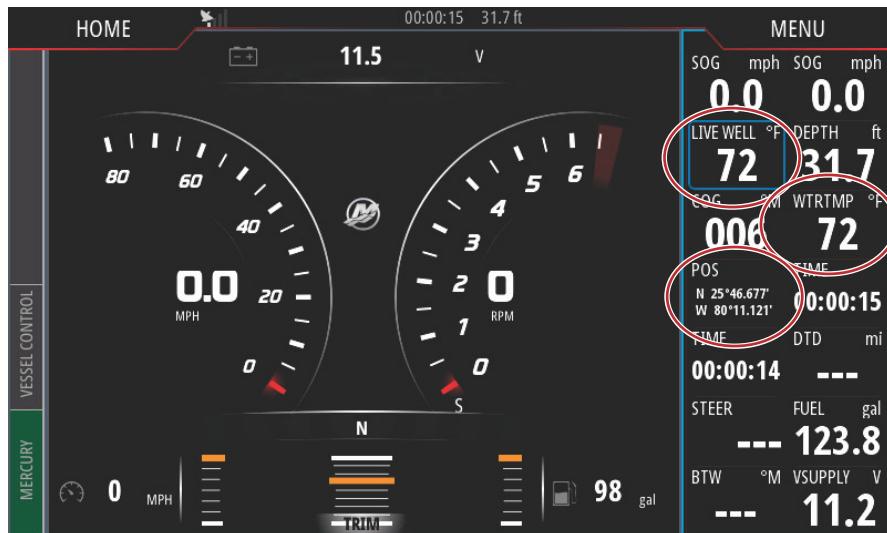
61731



61732

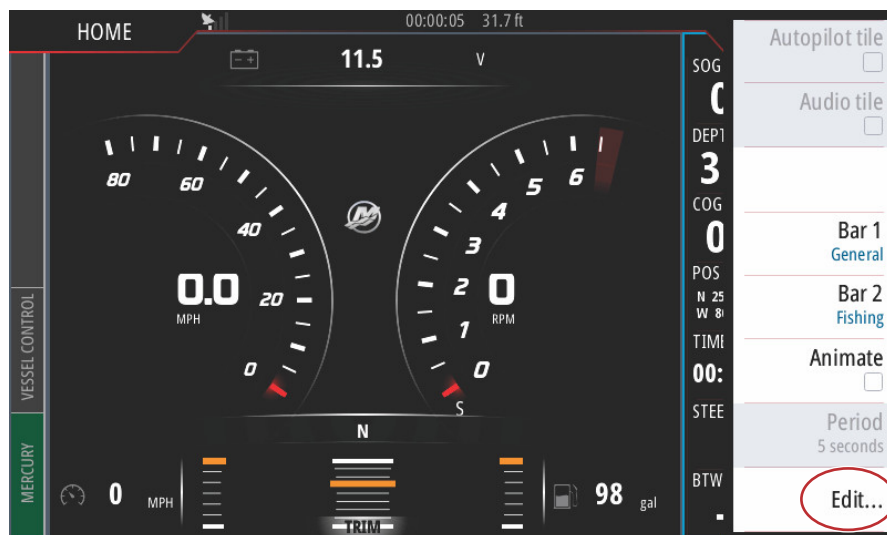
Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Если выбрать «General» (Общий) в меню «Bar 1» (Панель 1) и «Fishing» (Рыбная ловля) в меню «Bar 2» (Панель 2), на приборной панели появятся общие данные судна и двигателя, а также данные, касающиеся рыбной ловли, например, температура воды, температура в контейнере для живой рыбы и GPS-координаты.



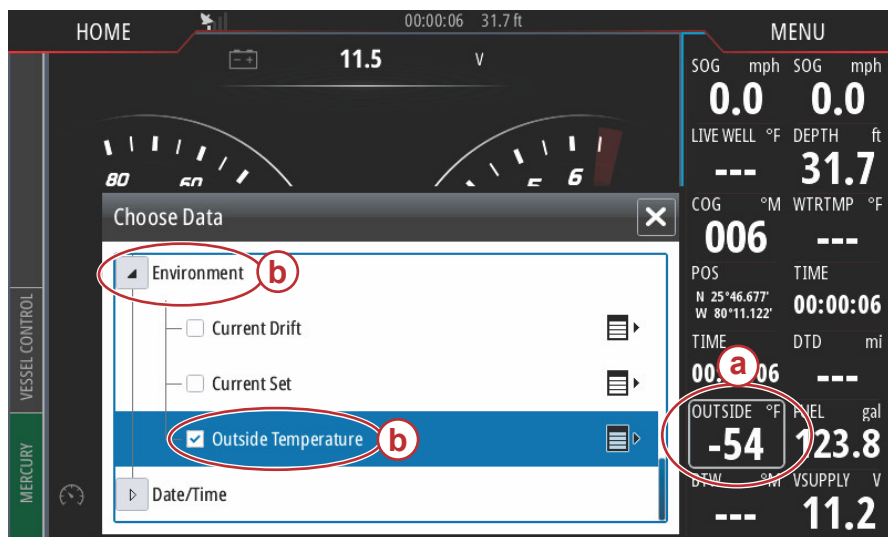
61733

Пункт «Edit...» (Правка...) в строке меню позволяет выбирать любые плитки данных и изменять их содержимое.



61734

Он открывает экран выбора с раскрывающимся меню. Выберите запись, соответствующую типу данных, которыми требуется заполнять выбранную плитку данных на приборной панели.



- a - Плитка данных, выбранная в настоящее время
- b - Запись и тип данных для замены плитки данных, выбранной в настоящее время

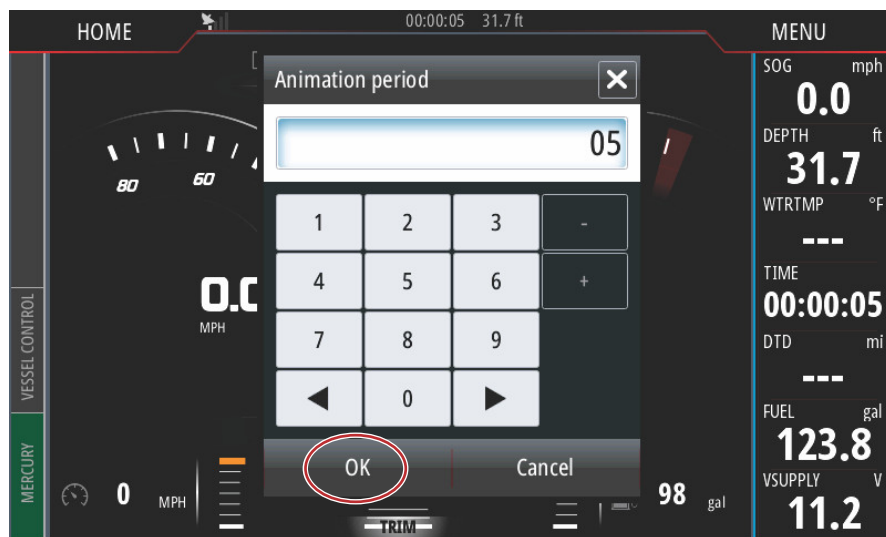
61735

Используйте этот порядок действий для выполнения настройки приборной панели.

Когда на экране активны обе приборные панели, главный экран уменьшается. Чтобы уменьшить размер приборной панели, можно выбрать функцию «Animate» (Анимировать). В этом случае приборная свернется в один столбец отображаемых данных, где попеременно будут отражаться параметры, выбранные оператором для панелей Bar 1 (Панель 1) и Bar 2 (Панель 2). При выборе функции «Animate» появится окно с клавиатурой. В режиме анимации можно задать циклическую смену данных с интервалом до 10 секунд. С помощью клавиатуры введите требуемую периодичность в секундах. По завершении ввода значения с помощью клавиатуры выберите «OK», чтобы вернуться на главный экран.



61740



61737

Примечания:

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с НИМ

Оглавление

Режим экономии.....	48	Режим круиз-контроля.....	55
ECO (экономичность).....	48	Круиз-контроль.....	55
Режим Smart Tow.....	51	Активация режима круиз-контроля	55
Smart Tow.....	51	Режим управления подтормаживанием.....	57
Характеристики	52	Troll Control (Управление малым ходом).....	57
Отключение системы «Smart Tow»	55		

Режим экономии

ЕСО (экономичность)

Режим ЕСО отображает информацию, помогающую оператору устанавливать оптимальное положение дифферента и скорость двигателя для достижения максимальной экономии топлива. Блок управления двигателем (ЕСМ) или блок управления двигательной установкой (РСМ) рассчитывает лучшую экономию топлива на основе информации, получаемой от различных датчиков на силовом агрегате и судне.

Режим ЕСО действует непрерывно. Параметры режима ЕСО постоянно оцениваются во время работы двигателя, и когда число оборотов двигателя и положение дифферента в пределах надлежащих диапазона, вкладка «Vessel Control» (Управление судном) на левой половине экрана окрашена в зеленый цвет и отображается надпись «ECO Optimized» (Оптимизировано по экономичности).



61749

Для контроля работы функции ECO системы VesselView выберите вкладку «Vessel Control» (Управление судном) на левой половине экрана. При этом откроется панель функций автопилота. Выберите пункт «ECO MODE» (Режим ECO).



61750



61751

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

Панель «ECO Mode» (Режим ECO) системы VesselView показывает число оборотов двигателя и положение дифферента. Если один или оба этих рабочих параметра находятся вне оптимального диапазона, VesselView отображает оранжевую стрелку и/или оранжевые ползунки на плитках числа оборотов двигателя и дифферента. Направление оранжевых стрелок указывает, в какую сторону нужно регулировать обороты двигателя и положение дифферента, чтобы оптимизировать экономию топлива.



61752

Выполнение рекомендаций системы VesselView позволит оптимизировать оба параметра – обороты двигателя и положение дифферента. Когда параметры оптимизированы, на вкладке «Vessel Control» (Управление судном) отображается зеленым цветом надпись «Eco Optimized» (Оптимизировано по экономичности), ползунок дифферента окрашен в зеленый цвет, а сверху вкладки «Eco Mode» (Режим Eco) отображается значок зеленого листка с надписью «Optimized» (Оптимизировано).



61753

Чтобы свернуть панель «ECO Mode» (Режим ECO), выберите значок стрелки в верхнем левом углу панели. При этом панель «Vessel Control» (Управление судном) переместится к основным плиткам. Чтобы закрыть панель «Vessel Control» (Управление судном), проведите по ней пальцем влево или выберите значок «X» в верхнем левом углу.



61754



61755

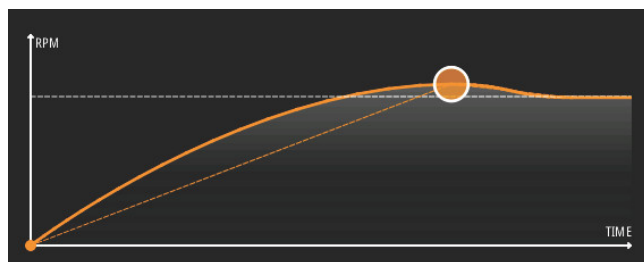
Режим Smart Tow

Smart Tow

Smart Tow (Интеллектуальная буксировка) – это простая в использовании программа для управления ускорением судна и поддержания заданных скоростей при буксировке водных лыжников, «бананов» или любого другого оборудования для водного спорта. Smart Tow избавляет от сложностей при подборе подходящего ускорения судна, таких как слишком быстрое начало скольжения по воде при старте с места, слишком большое превышение, замедление и поддержание постоянных скоростей. Выберите профиль, выберите «enable» (включить) и установите ручку управления в положение полностью открытой дроссельной заслонки – остальное сделает Smart Tow.

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

Экран Smart Tow позволяет выбирать, задавать и изменять настройки функций Smart Tow. Точка графика запуска отображается с анимацией, когда функция Smart Tow активна и выполняет последовательность запуска. Эта точка будет перемещаться по схеме запуска, показывая, какая часть последовательности запуска выполняется в настоящий момент.



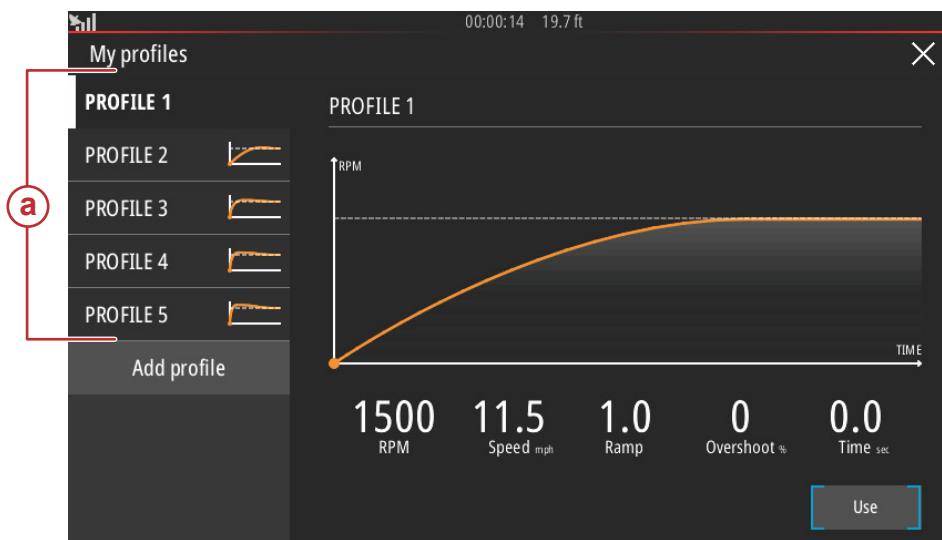
61785

Режим Smart Tow основан на оборотах двигателя, если на судне не установлено устройство GPS и оно не подключено к сети контроллеров (CAN). Когда на судне имеется устройство GPS, для функций управления Smart Tow можно выбрать целевые значения скорости или оборотов двигателя. Можно также создать пользовательские профили запуска.

Характеристики

Smart Tow использует область выбираемых данных и область нижнего колонтитула, позволяя настраивать параметры. Нажимайте или пролистывайте поля выбора. Раздел нижнего колонтитула позволяет включить или выключить режим Smart Tow, выполнить сохранение или выйти. Чтобы выделить и выбрать элементы, расположенные в нижнем колонтитуле, коснитесь их или воспользуйтесь вращающейся рукояткой.

Можно использовать предусмотренные в Smart Tow пять заводских предварительно заданных профилей старта или создать новые пользовательские профили старта. Пользовательские профили полезны в том случае, когда на борту находятся люди с разным уровнем опыта работы с оборудованием для водного спорта. Оператор может создать профили для более агрессивного старта в случае опытных лыжников, а также для медленного старта в случае буксировки детей или надувных плавательных средств.

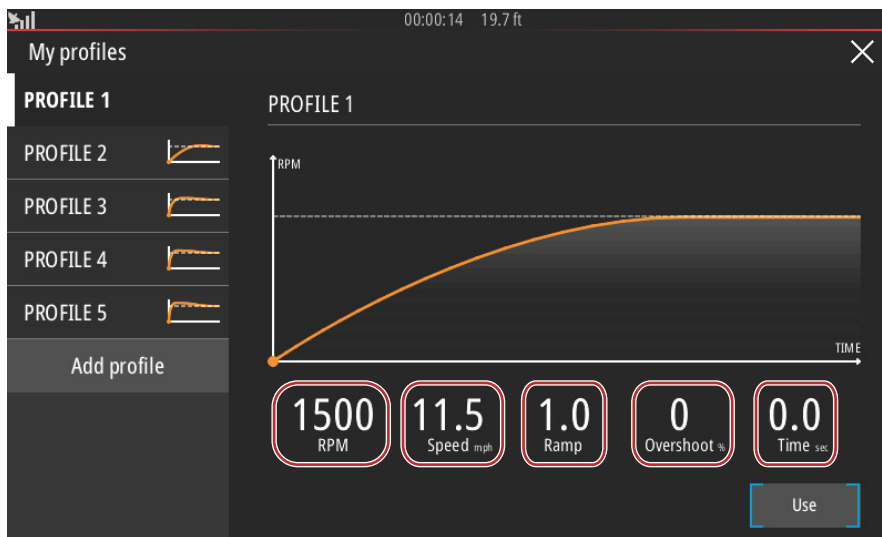


61786

В профиле имеется пять полей для выбора. Чтобы изменить выбранные настройки профиля, коснитесь их или воспользуйтесь вращающейся рукояткой.

- Число оборотов и скорость Оператор может настраивать обороты двигателя или скорость путем выбора области экрана данных.
- Рампа - необходимое количество времени для достижения судном установленной точки маршрута.
- Перебег - процент дистанции, которую судно прошло после установленной точки маршрута.

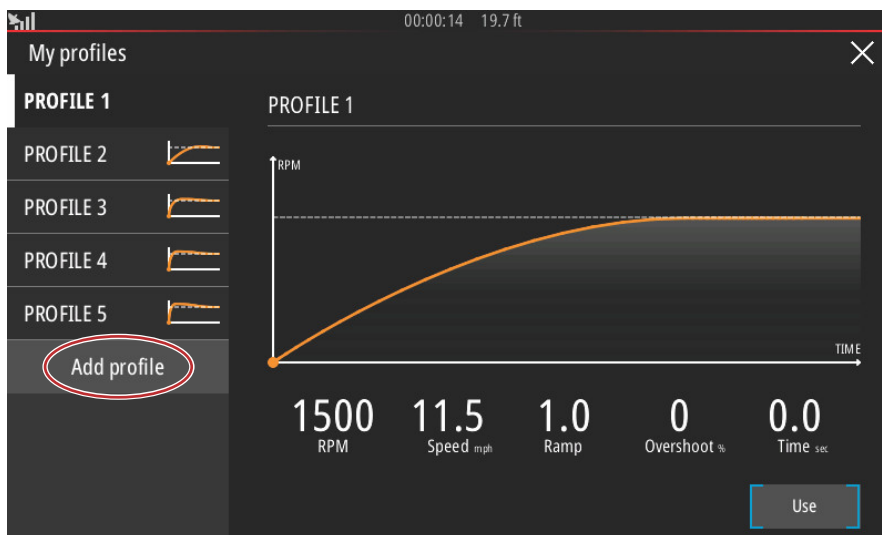
- Время - временной промежуток, в течение которого судно движется со скоростью, превышающей выбранную.



61787

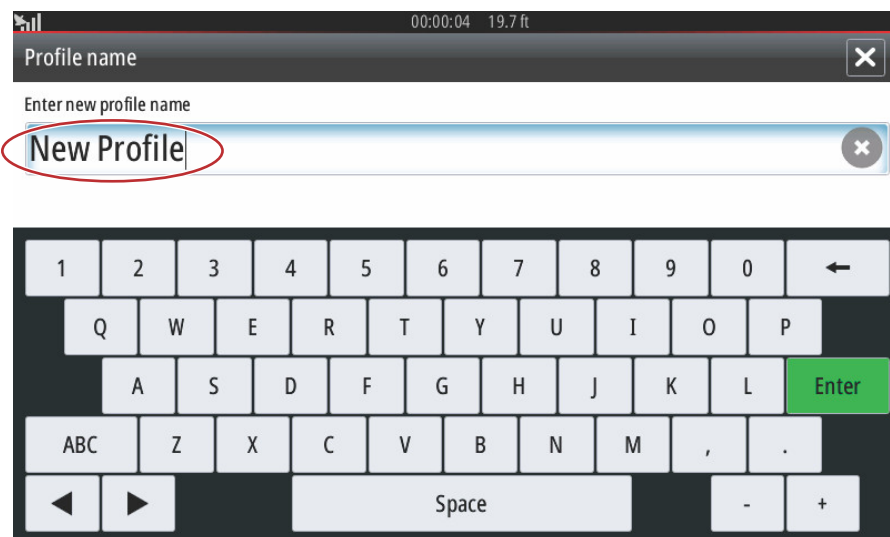
Для создания профиля имеется пять полей выбора.

Для создания нового профиля нужно выбрать опцию «Add Profile» (Добавить профиль).



61788

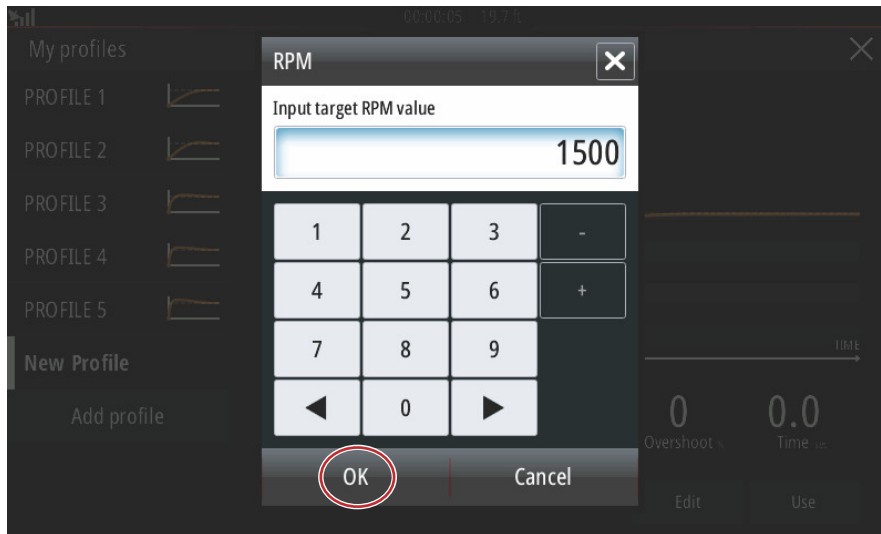
С помощью экранной клавиатуры можно присвоить название новому профилю запуска.



61789

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

С помощью окна «New Profile» (Новый профиль) оператор может редактировать все пять полей выбора. После завершения редактирования всех полей выбора необходимо нажать кнопку «Use» для того, чтобы иметь возможность использовать новый профиль запуска системы интеллектуальной буксировки «Smart Tow».



61790

Активация любого профиля запуска системы «Smart Tow» Выбрать опцию «Enable» (Активировать) и перевести рычаги управления дроссельными заслонками максимально вперед. Система интеллектуальной буксировки «Smart Tow» позаботится об остальном.



61791

Отключение системы «Smart Tow»

Для выхода из системы «Smart Tow» необходимо выбрать опцию «Disable» (Отключить). VesselView передаст функцию управления дроссельной заслонкой обратно оператору. Когда активирована система «Smart Tow», при перемещении рычага управления дроссельной заслонкой в любое положение, расположенное ниже целевой скорости, произойдет снижение скорости хода судна, а максимальная скорость хода не превысит целевую скорость.



61792

Режим круиз-контроля

Круиз-контроль

Функция круиз-контроля позволяет оператору выбрать уставку и настроить значение так, чтобы судно поддерживало определенную скорость или определенные обороты двигателя.

- Функция круиз-контроля основана на оборотах двигателя, если на судне не установлено устройство GPS компании Mercury Marine, подключенное к сети контроллеров (CAN).
- Если на судне установлено устройство GPS компании Mercury Marine, по умолчанию используется скорость судна.
- Оператор может выбирать уставки оборотов двигателя или уставки на основе скорости хода. Тип функции круиз-контроля можно изменить в меню «Settings» (Настройки).

ПРИМЕЧАНИЕ: Режим круиз-контроля можно отключить, переведя рычаги блока дистанционного управления в нейтральное положение.

Активация режима круиз-контроля

Для активации опции автопилота с помощью функции круиз-контроля необходимо выбрать вкладку «Vessel Control» (Управление судном), расположенную в левой части экрана.



61767

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

Выбрать ячейку «Cruise Control» (Крузиз-контроль) в столбце «Vessel Control» (Управление судном).



61768

С помощью стрелок вверх и вниз установить требуемую скорость.



61769

После установки требуемой скорости круиз-контроля выбрать ячейку «Enable» в столбце «Cruise» (Круиз-контроль). Установить рукояти дистанционного управления в положение переднего хода, а рукояти управления дроссельной заслонкой в положение максимального открытия дроссельной заслонки. Система VesselView увеличит скорость хода судна до значения, выбранного оператором.



61770

Если включена функция круиз-контроля, то вкладка управления судном (Vessel Control) будет оранжевого цвета, предупреждая оператора о том, что судно находится в режиме автопилота.



61771

Для отмены режима круиз-контроля необходимо перевести рукояти дистанционного управления в нейтральное положение или выбрать ячейку «Disable» (Отключить), расположенную в нижней части столбца круиз-контроля. Для получения доступа к ячейке «Disable» необходимо выбрать вкладку «Vessel Control», расположенную в левой части экрана, после чего на экране появится столбец «Cruise Control» и опция «Disable».

Режим управления подтормаживанием

Troll Control (Управление малым ходом)

Диапазоны оборотов двигателя в режиме подтормаживания зависят от мощности силовой установки, но максимальные обороты для всех двигателей и всех катеров с подвесным двигателем не превышают 1000 об/мин.

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

Для активации режима управления подтормаживанием (Troll Control) необходимо выбрать вкладку «Vessel Control», расположенную в левой части экрана.



Выбрать ячейку «Troll Control» в столбце «Vessel Control».



При этом должна быть включена передача, а рычаг управления дроссельной заслонкой должен находиться в положении оборотов холостого хода. Если состояние судна не удовлетворяет данным условиям, то появится контрольный индикатор с сопроводительным текстом, информируя оператора о том, каким образом активировать режим управления подтормаживанием.



61759

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

Если включена передача, а рычаг управления дроссельной заслонкой находится в положении оборотов холостого хода, в столбце управления судном (Vessel Control) появятся опции функции управления подтормаживанием (Troll Control). Когда будет задано минимальное или максимальное значение оборотов, стрелки увеличения и уменьшения оборотов будут выделены серым цветом. Для изменения величины оборотов следует использовать иконку «+» или «-».



Для подтверждения значения установленных оборотов следует нажать плитку «Enable». В результате будет запущена функция управления подтормаживанием (Troll Control), а обороты двигателей поднимутся до заданного значения.



61762

Плитка «Enable» (Активация) будет выделена оранжевым цветом, а надпись поменяется на «Disable» (Отключить). Вкладка «Vessel Control» будет выделена оранжевым цветом, на ней появится предупреждающий значок и сообщение «Troll Active» (Управление подтормаживанием включено).



61763

Раздел 3 - Функции автопилота и порядок работы с ним

Панель «Vessel Control» можно минимизировать в процессе управления подтормаживанием, не влияя на функцию автопилота в режиме управления подтормаживанием (Troll Control). Выбрать стрелку, расположенную в верхнем левом углу столбца «Vessel Control», чтобы минимизировать размер панели.



Основное меню будет отображаться в полный размер, а вкладка «Troll Active», расположенная в левой части экрана, будет выделена оранжевым цветом.



Для отключения функции управления подтормаживанием необходимо выбрать вкладку «Troll Active», после чего на экране будет отображаться панель с опциями управления подтормаживанием. Для отключения функции управления подтормаживанием необходимо выбрать опцию «Disable».



61766

Примечания:

Раздел 4 - Настройка и калибровка

Оглавление

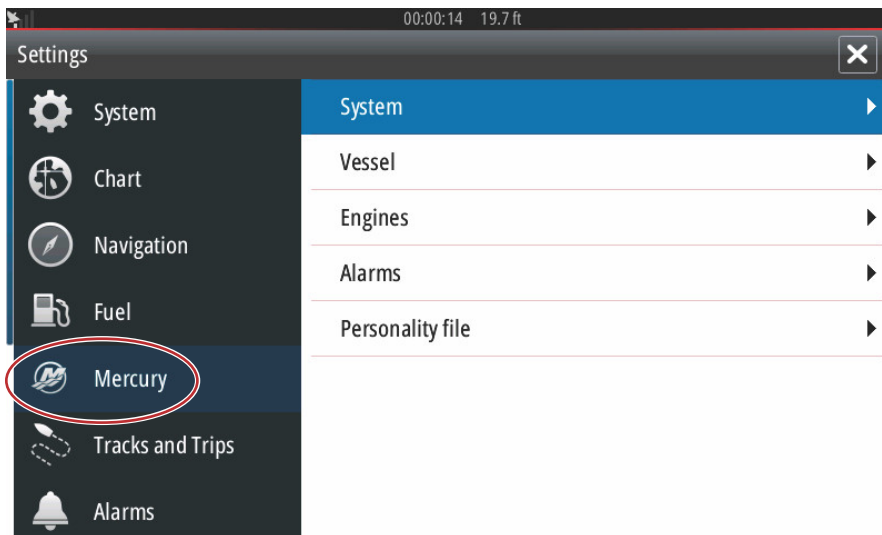
Установки системы.....	66	Температура забортной воды.....	78
Навигация по меню настроек.....	66	Engines Settings (Настройки двигателей).....	78
Расположение опций «Helm» (Штурвал) и «Device» (Устройство).....	66	Engines Shown (Отображаемые двигатели).....	78
Программа установки.....	67	Engine Model (Модель двигателя).....	79
Демонстрация.....	67	Limits (Допустимые значения).....	80
Настройки судна.....	67	Supported Data (Поддерживаемые данные).....	81
Вкладки.....	67	ECO Mode (Режим ECO).....	82
Tanks (Баки).....	69	Тип Cruise/Smart Tow.....	83
Скорость.....	70	Trim (дифферент).....	83
Рулевой механизм.....	74	Alarms (Аварийные сигналы).....	84
Vessel Control (Управление судном).....	75	Настройка аварийных сигналов.....	84
Cameras installed (Установленные камеры).....	76	Personality File (Файл конфигурации).....	85
Genset Enabled (Генераторная установка включена)	77	Export (Экспорт).....	85
Maintenance Notification (Уведомление о техобслуживании).....	77	«Import» (Импорт).....	86

Установки системы

Навигация по меню настроек

Любой параметр можно изменить в любое время в меню «Settings» (Настройки). Все раскрывающиеся и всплывающие меню можно открыть с помощью сенсорного экрана или с помощью вращающейся рукоятки.

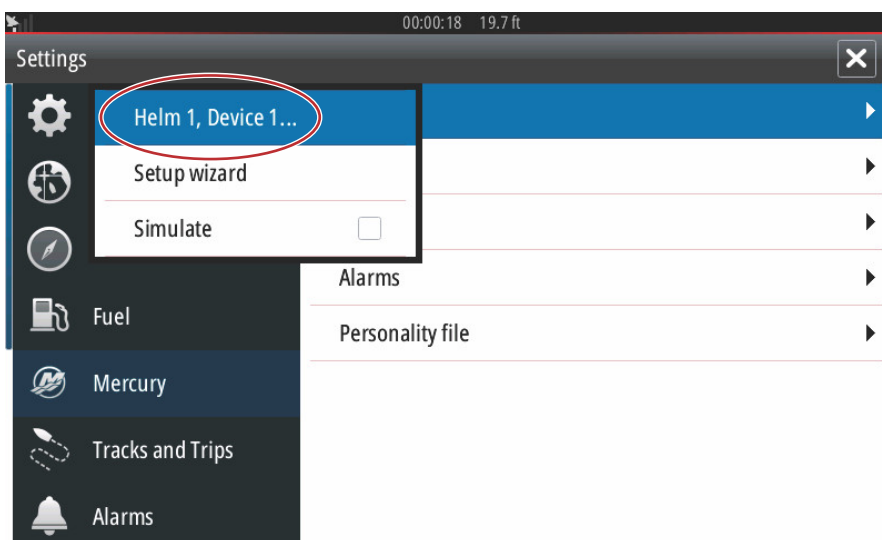
Меню «Settings» (Настройки) можно открыть, проведя пальцем вниз от края до верхней части экрана. При этом появится окно «System Controls» (Средства управления системой). Выберите плитку «Settings» (Настройки). В левой части экрана появится меню. Выберите из списка «Mercury». Появится окно настроек системы VesselView, управляемой Mercury.



61655

Расположение опций «Helm» (Штурвал) и «Device» (Устройство)

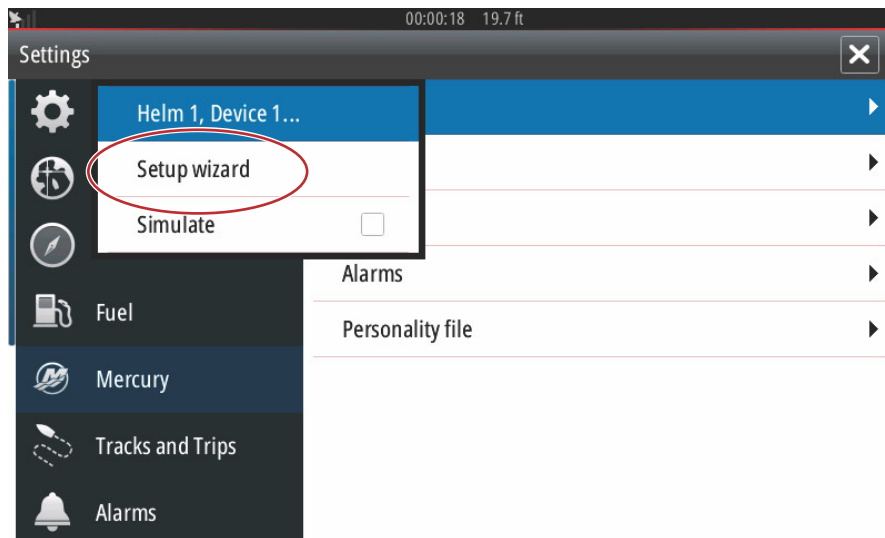
С помощью меню настроек системы (System Settings) оператор имеет возможность назначать местоположение и количество дисплеев «VesselView». Это важно, когда на судне установлено несколько дисплеев «VesselView». Назначение уникальных мест для штурвала и номеров устройств позволяет предотвратить ошибки связи в сети управления.



61656

Программа установки

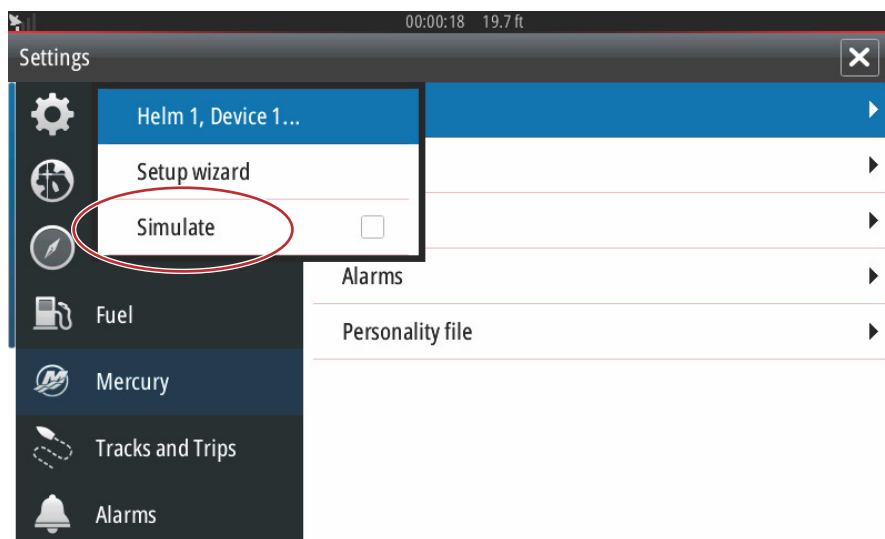
Мастер установки рассматривается в Разделе 2. В мастер установки можно внести изменения в любой момент, получив доступ к программе с помощью данного меню.



61657

Демонстрация

Функция демонстрации используется дилером, чтобы показать пользователям характеристики дисплея. Когда устройство работает в режиме демонстрации (Simulate), данные, отображаемые на дисплее, нельзя использовать в качестве навигационной информации. Все данные, отображаемые на дисплее в режиме демонстрации, генерируются случайным образом.



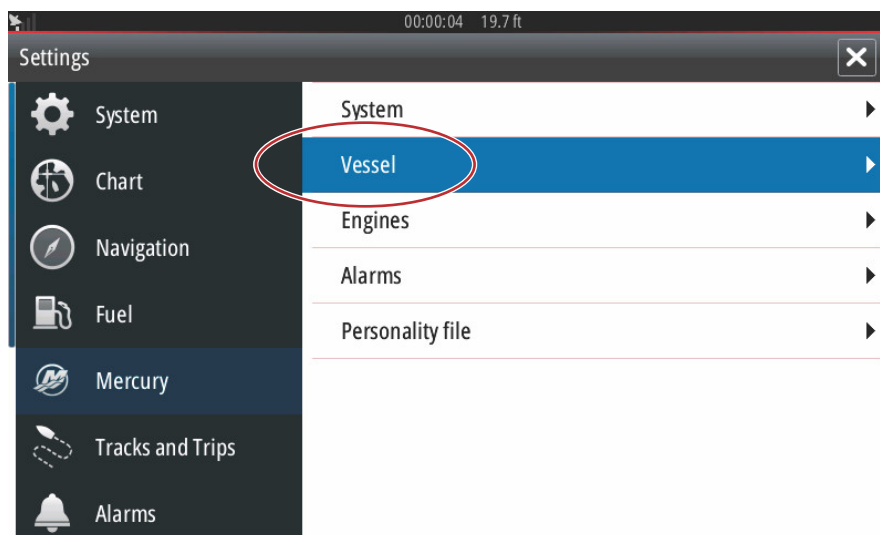
61658

Настройки судна

Вкладки

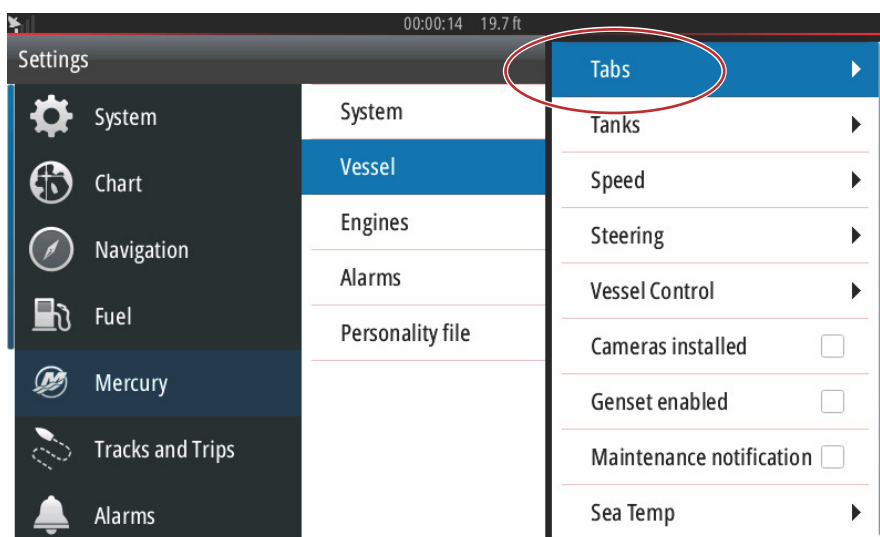
Меню «Settings» (Настройки) можно открыть, проведя пальцем вниз от края до верхней части экрана. При этом появится окно «System Controls» (Средства управления системой). Выберите плитку «Settings» (Настройки). В левой части экрана появится меню. Выберите из списка «Mercury». Появится окно настроек системы VesselView, управляемой Mercury .

Выберите опцию «Vessel» (Судно).



61659

Выберите опцию «Tabs» (Закрылки).

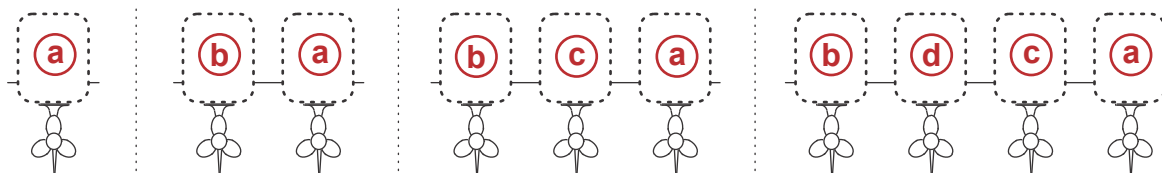


61660

Опция «Tabs» позволяет оператору отображать положение закрылок на дисплее путем установки флажка в поле «Show» (Показать). Опция «Source» (Источник) позволяет выбирать подвесной или установленный на борту судна двигатель, который передает данные датчика закрылок в сеть.

Данные датчика закрылок отправляются одним из забортных или расположенных на борту судна двигателей. Используйте следующие изображения, чтобы узнать место расположения каждого двигателя.

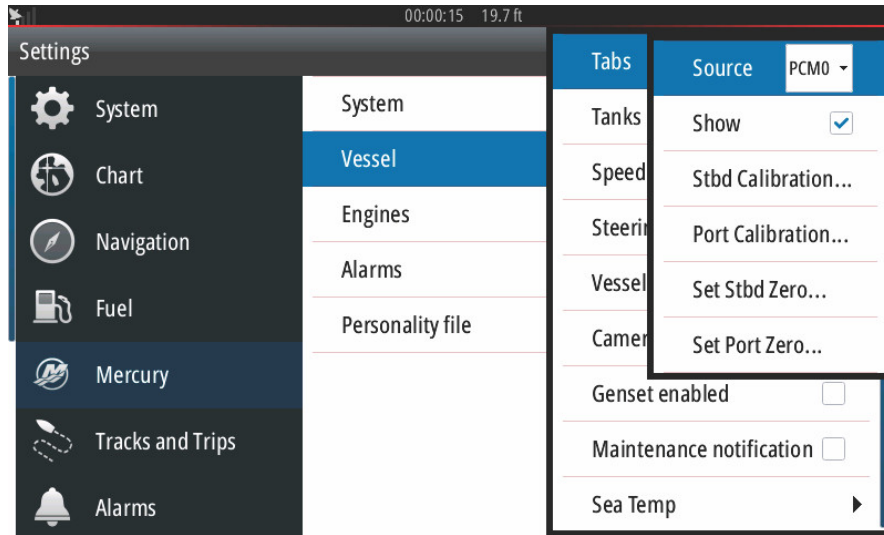
Кроме выбора РСМ, можно выбрать TAB(интерфейсный модуль триммера), либо TVM (модуль вектора тяги) для передачи данных закрылок на VesselView.



60056

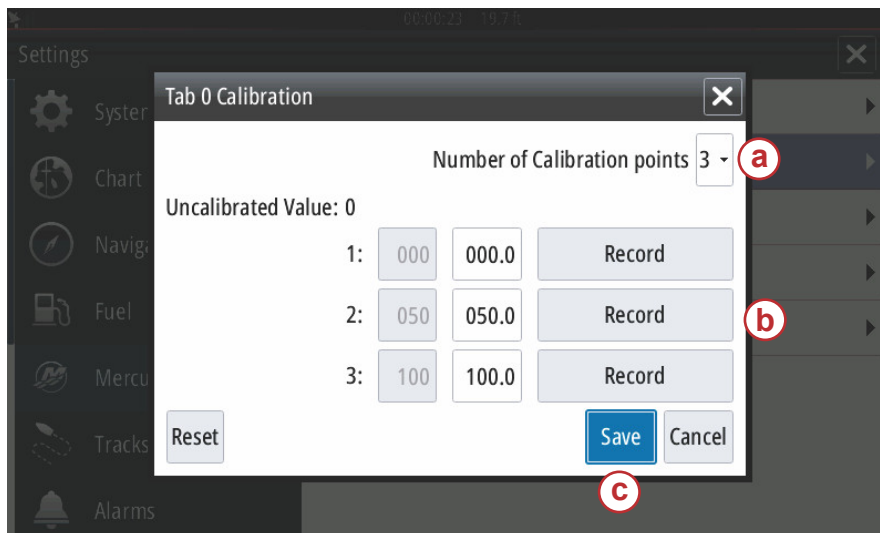
Варианты расположения привода

- a**- РСМ0 = правый или правый снаружи
- b**- РСМ1 = левый или левый снаружи
- c**- РСМ2 = правый внутренний или центральный
- d**- РСМ3 = внутренний левый



61661

Калибровка параметра «Tab» (Закрылки) позволяет оператору установить закрылки в крайнее верхнее или крайнее нижнее положение и зафиксировать результаты в виде процентного отношения. Это целесообразно для определения абсолютного нулевого положения (0°) дифферента - положения, в котором закрылки расположены параллельно днищу судна. Ползунки на экране укажут точное положение закрылок при их правильной калибровке. Для калибровки закрылок необходимо установить закрылок параллельно корпусу, снять показания - это и будет фактический 0% для закрылка. Опустите закрылок до упора вниз и снимите показание, которое будет обозначать фактические 100%. Выберите «Save» (Сохранить) для сохранения новых данных калибровки для закрылков.



- a - Выберите требуемое количество точек калибровки.
- b - Положение закрылок для регистрации данных
- c - Чтобы сохранить калибровку, нажмите «Save» (Сохранить).

61669

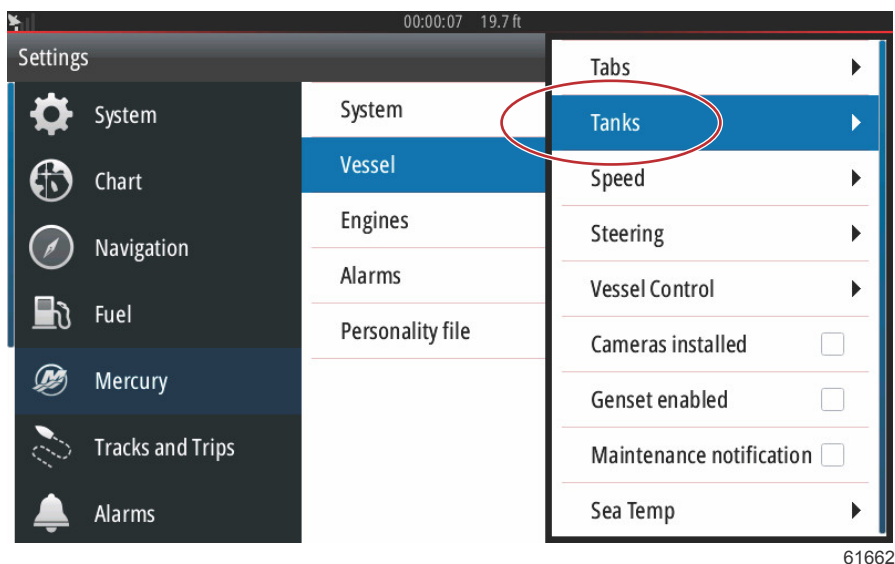
Установленный на ноль подвесной или бортовой двигатель отображает фактическое положение закрылка, которое будет отображаться в виде 0% на дисплее. Оператор определяет, в какой точке судно будет располагаться в воде горизонтально. В данном положении закрылки могут быть фактически на несколько процентов повернуты под углом вниз. Опция «Set to Zero» (Обнуление) позволяет оператору получить оптимальный горизонтальный аспект судна, считываемый в виде 0% на индикаторе. Например, при фактическом положении закрылков 10%, когда судно идет ровно, в VesselView будет отображаться 0. Значения ниже 10% будут отображаться со знаком минус.

Tanks (Баки)

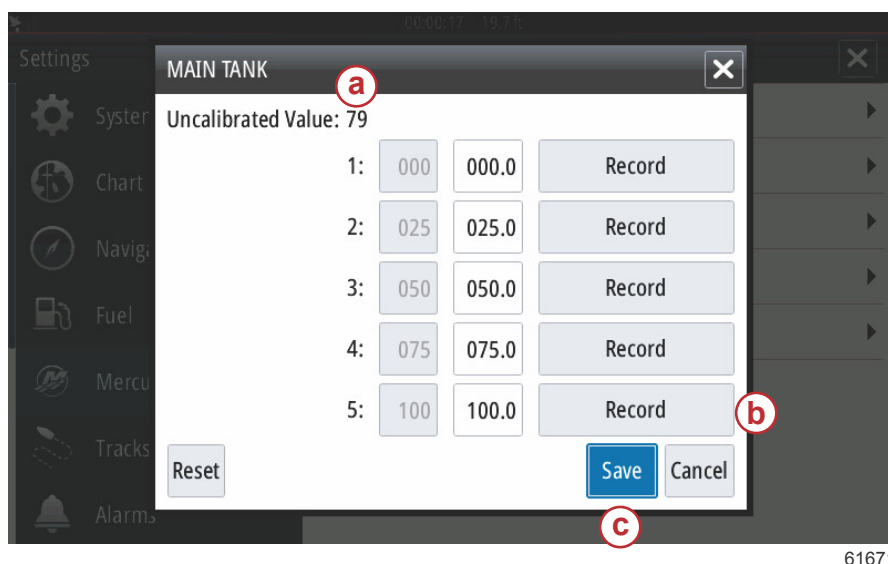
Конфигурация бака рассматривается в Мастере настройки, однако дополнительные изменения и настройки могут быть выполнены в меню «Tanks» (Баки) в любое время.

Раздел 4 - Настройка и калибровка

Настройки и калибровки бака позволяют выбрать тип бака, его вместимость, а также метод калибровки уровня топлива.



Калибровка бака: Могут возникнуть различные ситуации, при которых потребуется калибровка топливного бака: баки необычной формы, баки с V-образным днищем, баки со ступенчатыми стенками и даже положение бака, когда судно спущено на воду. Поплавки и датчики могут отправлять неточную информацию оператору, что может привести к возникновению проблем с топливом и неправильным отображением его объема на дисплее. Для наиболее точной калибровки бака рекомендуется начать с калибровки пустого бака, имеющего известный объем. Залить в бак четверть его вместимости и зарегистрировать положение поплавка или датчика. Повторить данную процедуру, заливая всякий раз по четверти вместимости бака, записывая положение поплавка или датчика, пока бак не будет полностью заполнен. Калибровка бака позволяет оператору отрегулировать показания количества топлива в баке, начиная от полностью заполненного и заканчивая полностью пустым. Когда бак выделен цветом, следует нажать стрелку, расположенную справа от вкладки, для того, чтобы активировать экран калибровки. Значения, установленные по умолчанию, отображаются во второй колонке и могут быть выбраны. В следующем примере показан полностью заполненный топливом бак, при этом указатель показывает, что бак заполнен лишь на 79 процентов. Нажмите кнопку «Record» (Регистрация) в строке 100, после чего VesselView будет рассматривать 79 процентов как полностью заполненный бак и откорректирует соответствующие показания для наполовину заполненного и пустого бака. Если оператору известно количество топлива в баке, то калибровка бака может использоваться для исправления показаний указателя в соответствии с известным количеством топлива в баке.



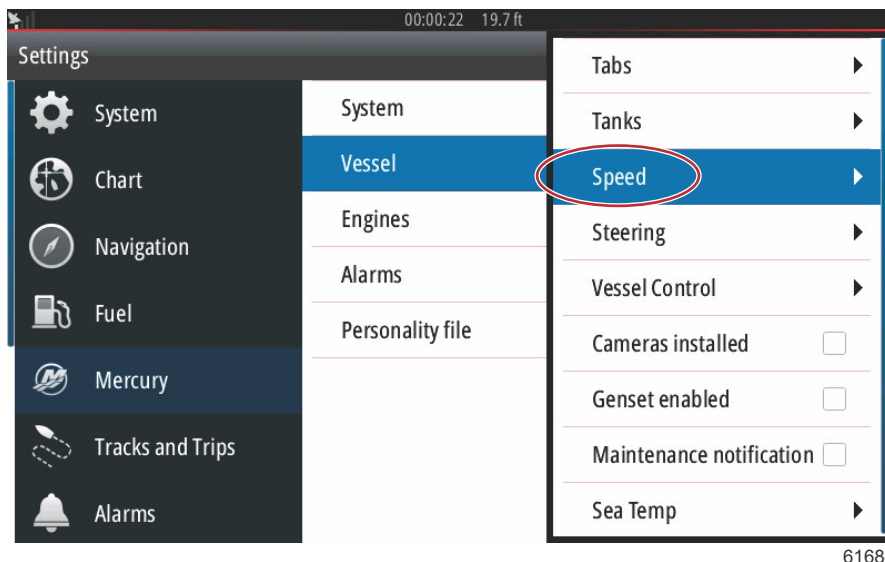
- a** - Текущее значение для полностью заполненного бака до калибровки
- b** - Поля регистрации откалиброванных значений
- c** - Сохранение текущих данных калибровки

После завершения калибровки бака необходимо выбрать опцию «Save» (Сохранить), после чего на экране будет отображаться меню навигации.

Скорость

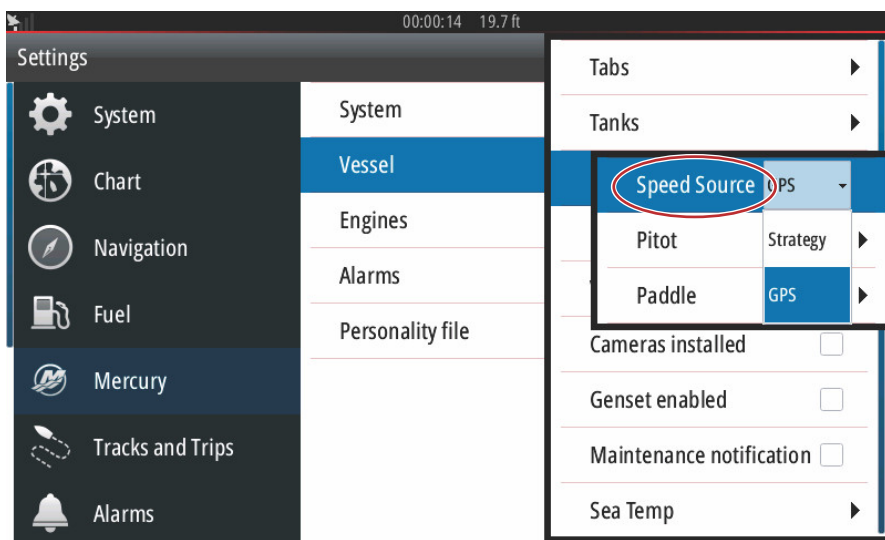
Настройки скорости позволяют оператору выбирать тип датчика, который будет отправлять данные на VesselView.

С помощью данного меню осуществляется настройка конфигурации скорости.



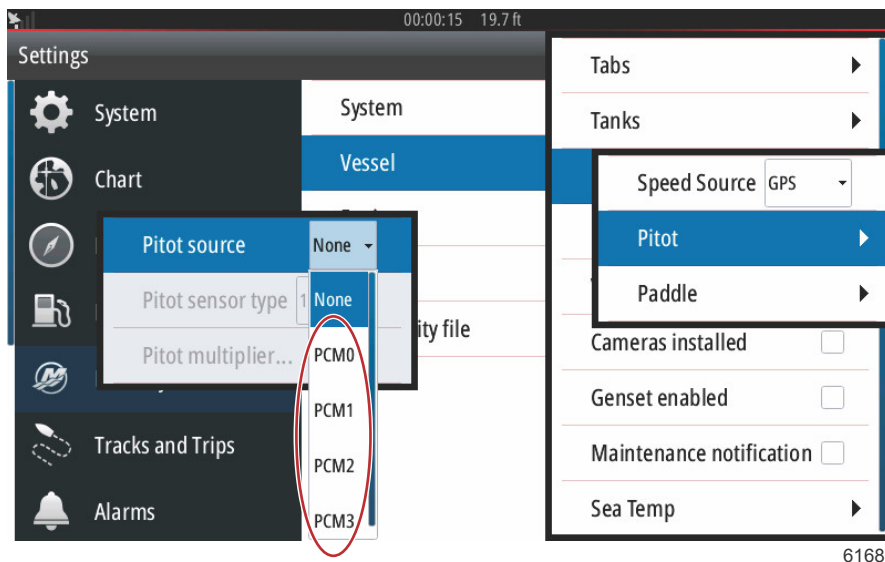
61684

В качестве источника сигнала скорости можно выбрать GPS и источник GPS, сеть CAN P или CAN H. Также может быть выбран датчик Пито и/или лопастное колесо. После выбора датчика Пито или лопастного колеса на экране отображаются различные источники сигнала.

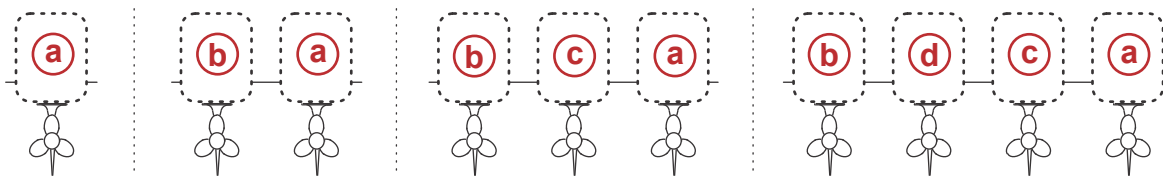


61685

Данные датчика Пито отправляются одним из забортных или расположенных на борту судна двигателей. Используйте следующие изображения, чтобы сделать правильный выбор.



61686



60056

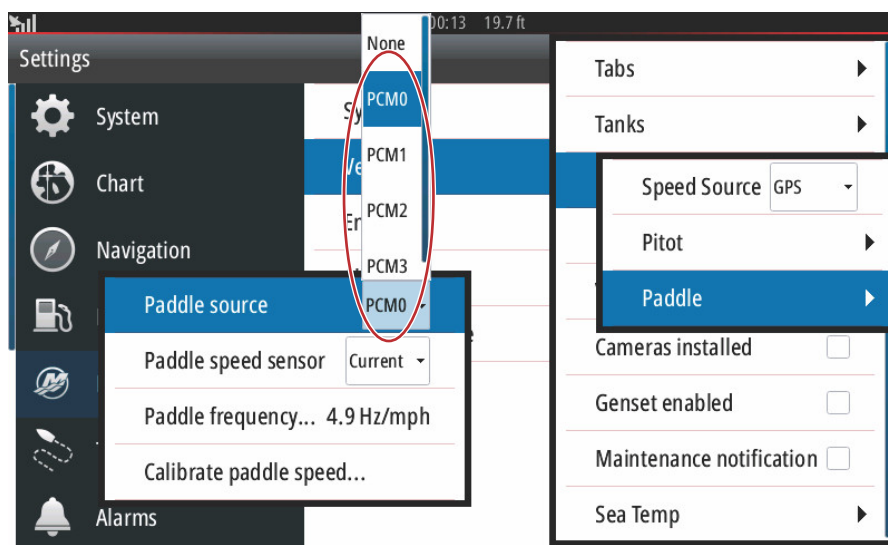
Варианты расположения привода

- a** - PСM0 = правый или правый снаружи
- b** - PСM1 = левый или левый снаружи
- c** - PСM2 = правый внутренний или центральный
- d** - PСM3 = внутренний левый

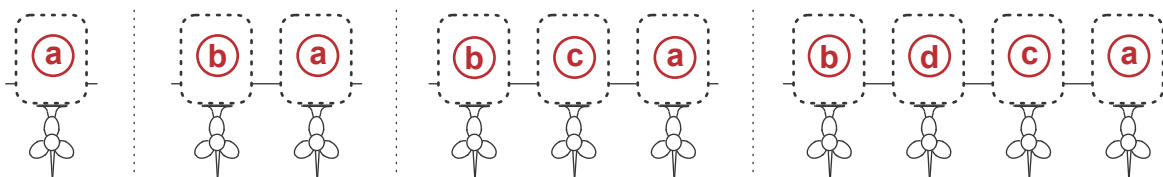
Датчики Пито бывают двух типов: 100 фунт/кв. дюйм и 200 фунт/кв. дюйм. Опция датчика Пито на 200 фунтов/кв. дюйм также подходит для большинства подвесных двигателей Mercury Racing.

По умолчанию используется значение 1,00, которое может быть увеличено или уменьшено для коррекции слишком больших или малых отображаемых показаний скорости. Для низкого показания скорости увеличьте множитель для датчика Пито, введя с помощью экранной клавиатуры требуемое значение. Для высокого показания скорости уменьшите множитель для датчика Пито, введя с помощью экранной клавиатуры требуемое значение.

Выберите подвесной двигатель или бортовой двигатель, который будет передавать сигналы скорости вращения лопастного колеса на VesselView. Используйте следующие изображения, чтобы сделать правильный выбор.



61687



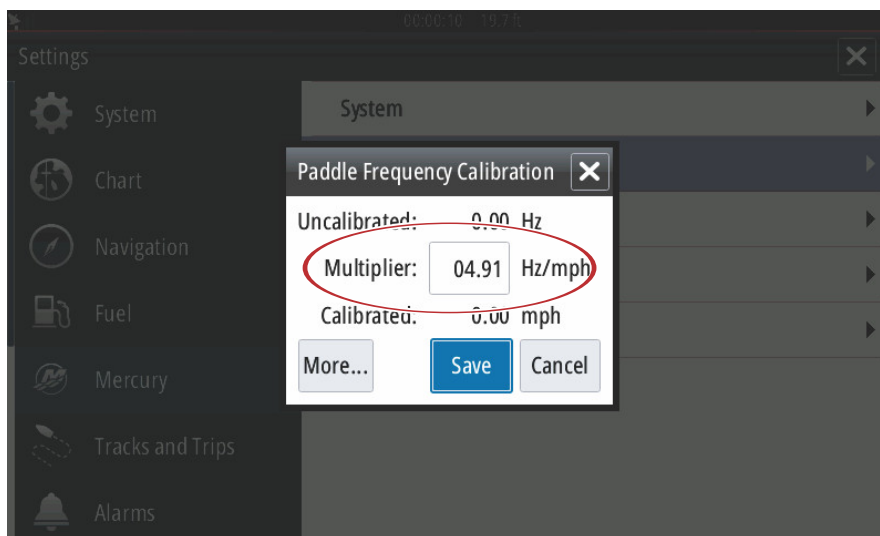
60056

Варианты расположения привода

- a** - PСM0 = правый или правый снаружи
- b** - PСM1 = левый или левый снаружи
- c** - PСM2 = правый внутренний или центральный
- d** - PСM3 = внутренний левый

В зависимости от установленного на судне типа лопастного колеса следует выбрать Legacy либо Current.

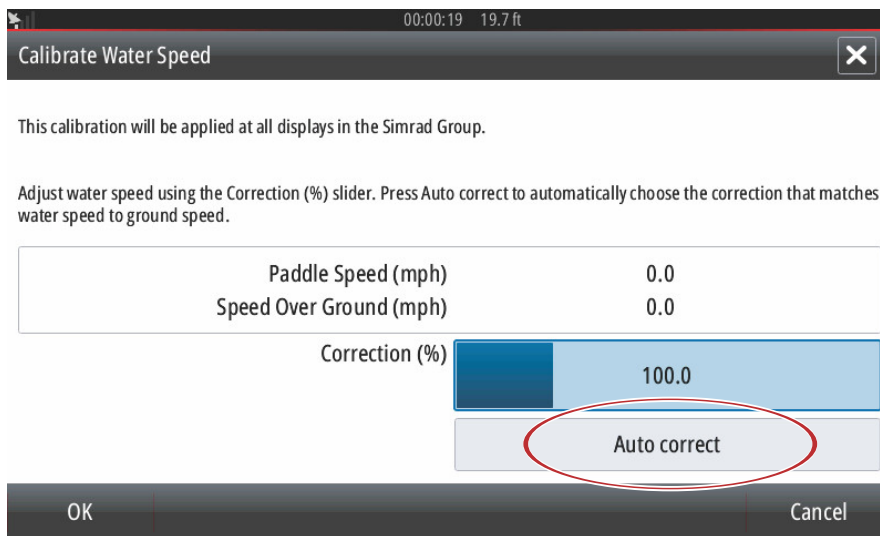
Частота вращения лопастного колеса может быть изменена для соответствия требованиям различным датчиков. Частотой датчика замера скорости лопастного колеса, поставляемого фирмой «Mercury Marine», является значение 4,9 Гц на милю или 5,7 Гц на узел. Дополнительная информация по данным частоты вращения лопастного колеса приведена в инструкции, прилагаемой к колесу. Выберите окно множителя и используйте экранную клавиатуру для ввода значения. Функция Autocorrect синхронизирует данные лопастного колеса с данными GPS. Для достижения данного результата также можно использовать полосу прокрутки.



61688

Чтобы помочь оператору настроить считывание показаний лопастного колеса, калибровка лопастного колеса осуществляется с помощью GPS-совместимого устройства. Использование регулятора позволяет оператору увеличить или уменьшить данные лопастного датчика.

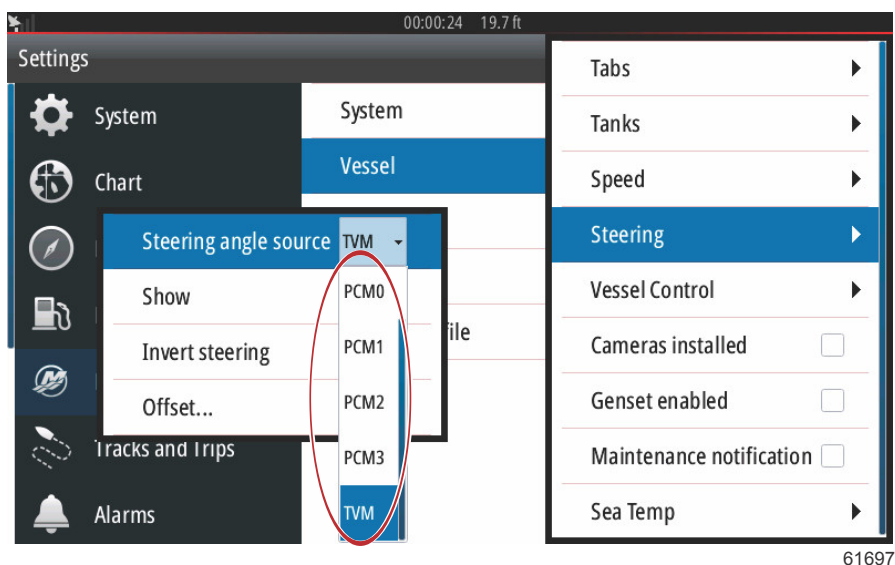
Функция Autocorrect синхронизирует данные лопастного колеса с данными устройства GPS (если оно установлен в сети). Для достижения данного результата также можно использовать полосу прокрутки.



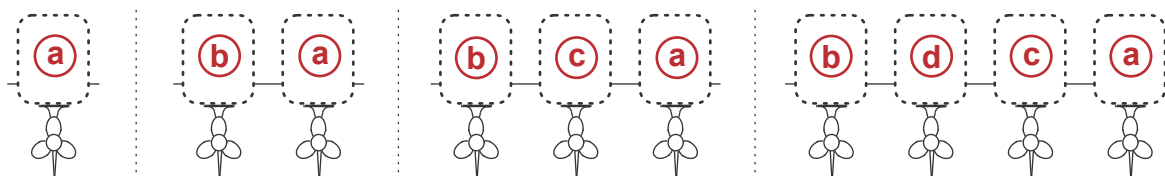
61689

Рулевой механизм

Исходные данные рулевого управления могут поступать как от РСМ, так и от модуля вектора тяги - TVM, с возможностью отображения данных на экране для смены направления входа рулевого управления, а также установки степени смещения.



61697

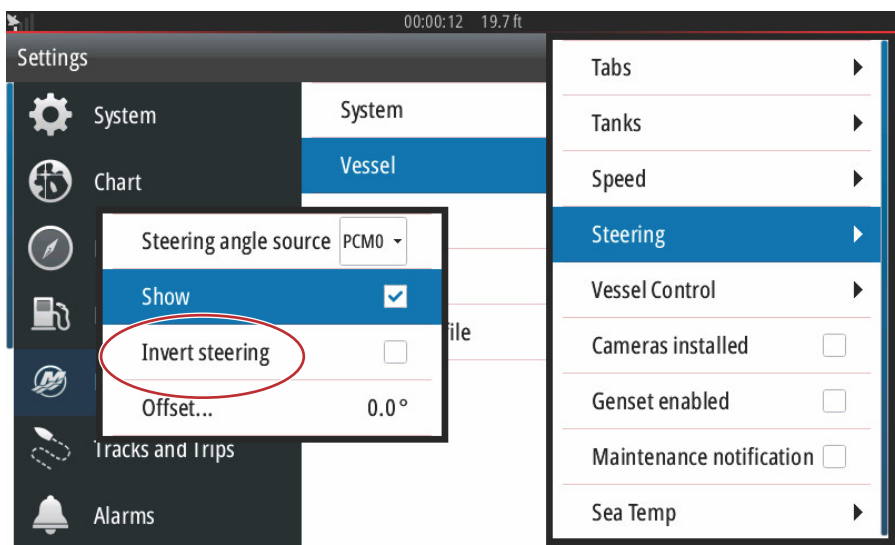


60056

Варианты расположения привода

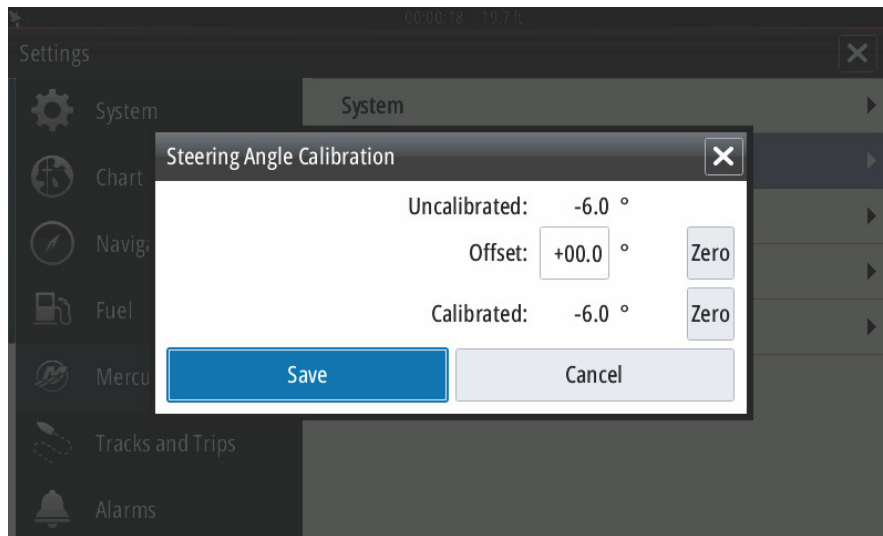
- a - РСМ0 = правый или правый снаружи
- b - РСМ1 = левый или левый снаружи
- c - РСМ2 = правый внутренний или центральный
- d - РСМ3 = внутренний левый

Функция смены положения рулевого управления является целесообразной при использовании системы VesselView, обращенной назад. В этом случае данные рулевого управления будут соответствовать точке обзора оператора.



61698

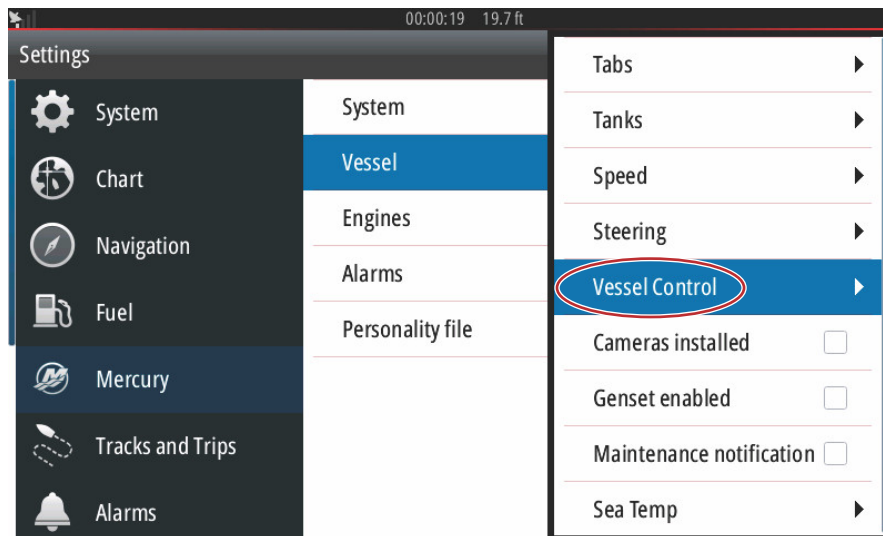
Смещение рулевого управления используется для выравнивания внешнего, кормового или внутреннего борта до нуля градусов. Когда привод расположен перпендикулярно корпусу, угол поворота рулевого колеса, отображаемый на экране, может не совпадать с датчиком рулевого управления на приводе. Чтобы исправить данное расхождение, выберите окно «Offset» («Смещение»). Откроется диалоговое окно «Steering Angle Calibration» (Калибровка угла поворота рулевого колеса). Смещение осуществляется нажатием кнопки «Calibrated row Zero» (Установка настраиваемого ряда на нуль). Обратите внимание, что смещение не отобразится на экране до тех пор, пока не будет нажата кнопка «Save» (Сохранить).



61699

Vessel Control (Управление судном)

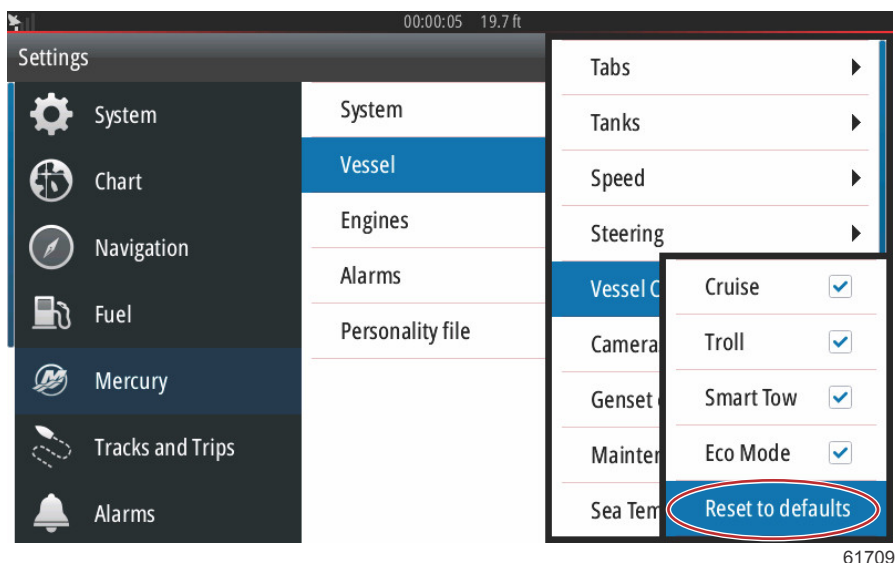
Параметры Vessel Control (Управление судном) позволяют оператору активировать функции автоматической системы управления судном.



61700

Раздел 4 - Настройка и калибровка

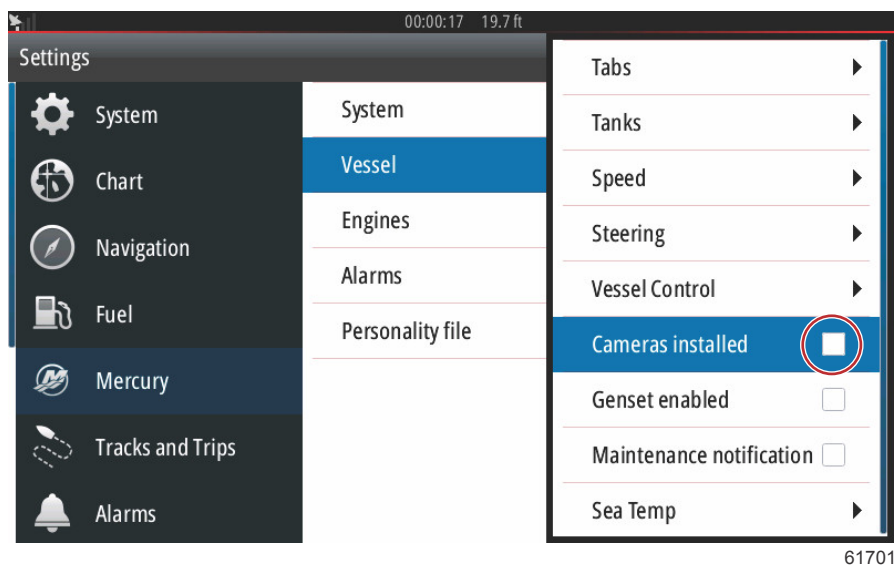
Режимами автоматической системы управления судном являются «Cruise» (Крейсирование), «Troll» (Тролловый лов), «Smart Tow» (Система интеллектуальной буксировки), и «Eco Mode» (Режим ECO). «Reset to defaults» (Возврат к настройкам по умолчанию) отменит некоторые или все функции автоматической системы управления судном, которые не доступны при использовании силового агрегата судна, выбранного в мастере установки.



ПРИМЕЧАНИЕ: При выборе «Reset to defaults» (Возврат к настройкам по умолчанию) отменяется выделение всех окон, двигатель не поддерживает функции автопилота системы VesselView.

Cameras installed (Установленные камеры)

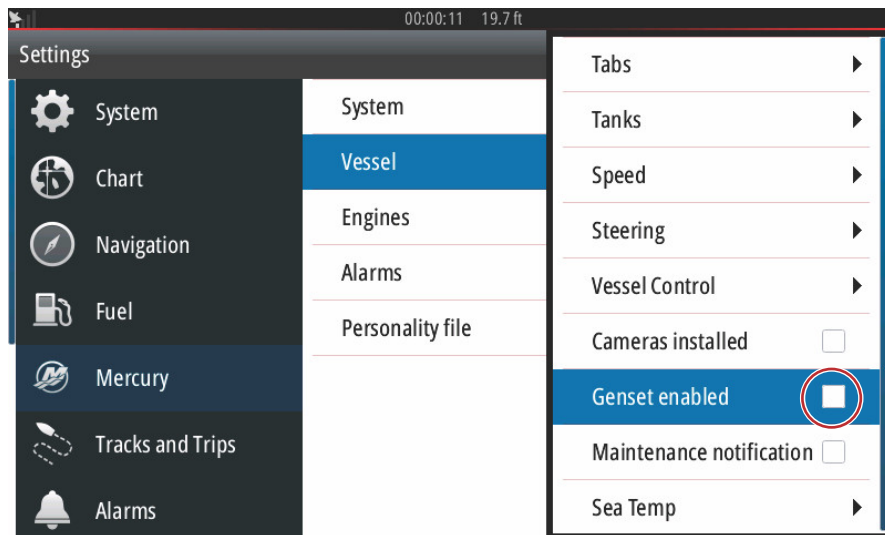
«Cameras installed» позволяет оператору просматривать видео или объекты на экране VesselView. Система VesselView поддерживает два канала изображения. Вы можете выбрать только один канал для просмотра или установить цикл смены на экране изображений с доступных видеокамер. Период цикла может составлять от 5 до 120 секунд. Просмотр может быть оптимизирован с помощью настройки параметров видео. Для каждого объекта предусмотрены специальные настройки.



ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ: Если на судне не установлены камеры, убедитесь, что данная функция отключена. В определенных ситуациях в системе VesselView могут возникнуть сбои в отображении данных, в случае если выбрано окно «Cameras installed» (Установленные камеры), а система VesselView не может найти камеры.

Genset Enabled (Генераторная установка включена)

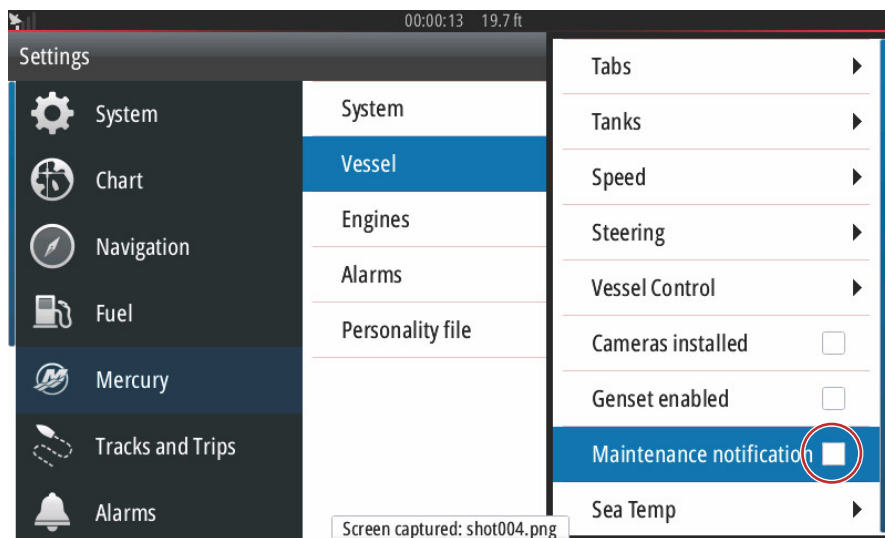
«Genset enabled» позволяет системе VesselView запросить у сети данные генераторной установки.



61702

Maintenance Notification (Уведомление о техобслуживании)

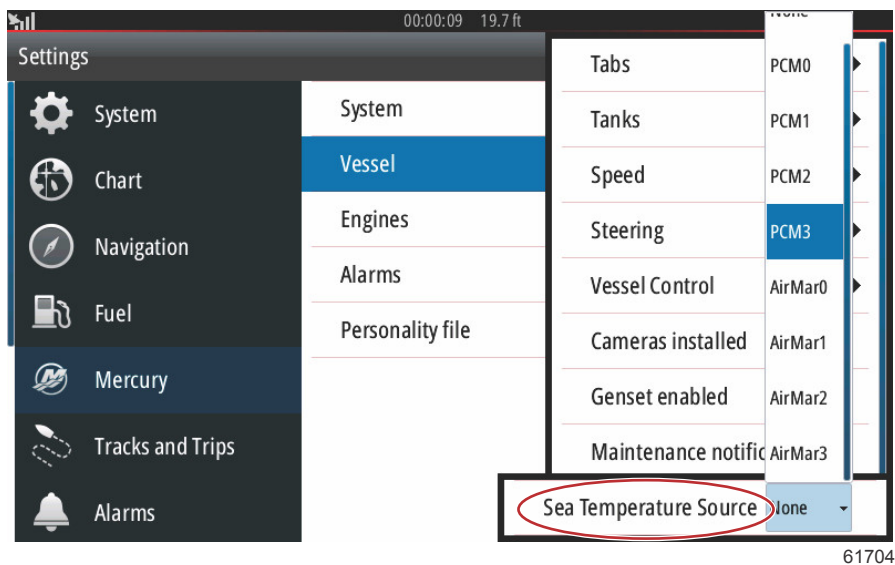
Кнопка-флажок «Maintenance Notification» (Уведомление о техобслуживании) позволяет системе VesselView отображать на экране всплывающие окна, содержащие информацию о плановом техническом обслуживании.



61703

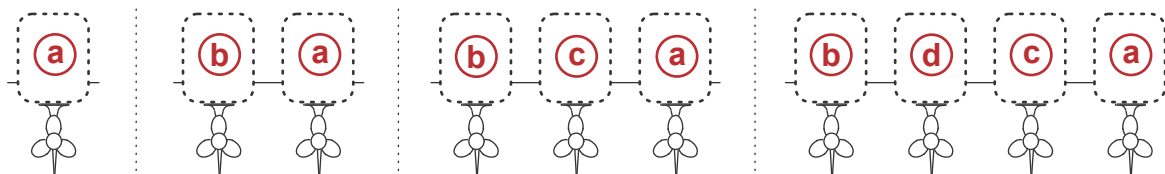
Температура забортной воды

Источник данных о температуре забортной воды может быть выбран путем выбора двигателя, отправляющего данные, либо при выборе соответствующего датчика из списка.



61704

На следующем рисунке показано физическое расположение PCM.



60056

Месторасположение PCM

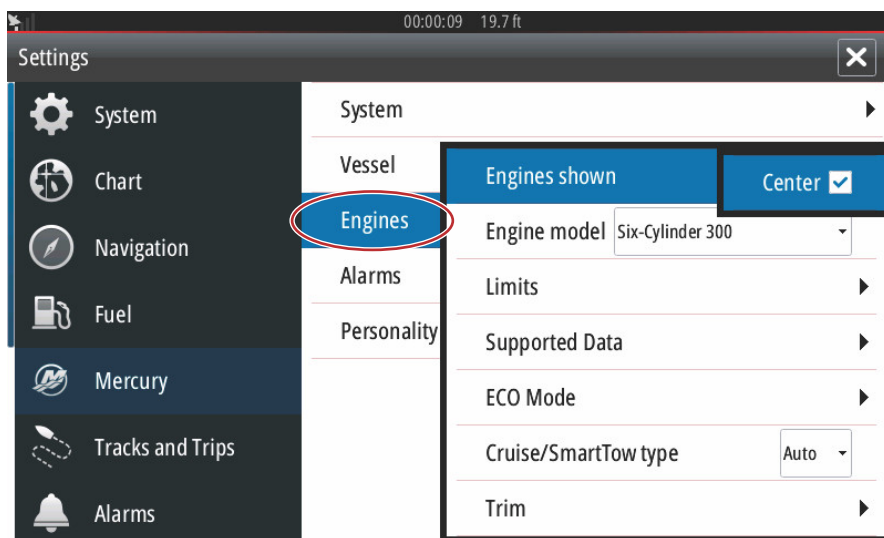
- a** - PCM0 = правый или правый снаружи
- b** - PCM1 = левый или левый снаружи
- c** - PCM2 = правый внутренний или центральный
- d** - PCM3 = внутренний левый

Engines Settings (Настройки двигателей)

Engines Shown (Отображаемые двигатели)

Меню «Settings» (Настройки) можно открыть, проведя пальцем вниз от края до верхней части экрана. При этом появится окно «System Controls» (Средства управления системой). Выберите плитку «Settings» (Настройки). В левой части экрана появится меню. Выберите из списка «Mercury». Появится окно настроек системы VesselView, управляемой Mercury .

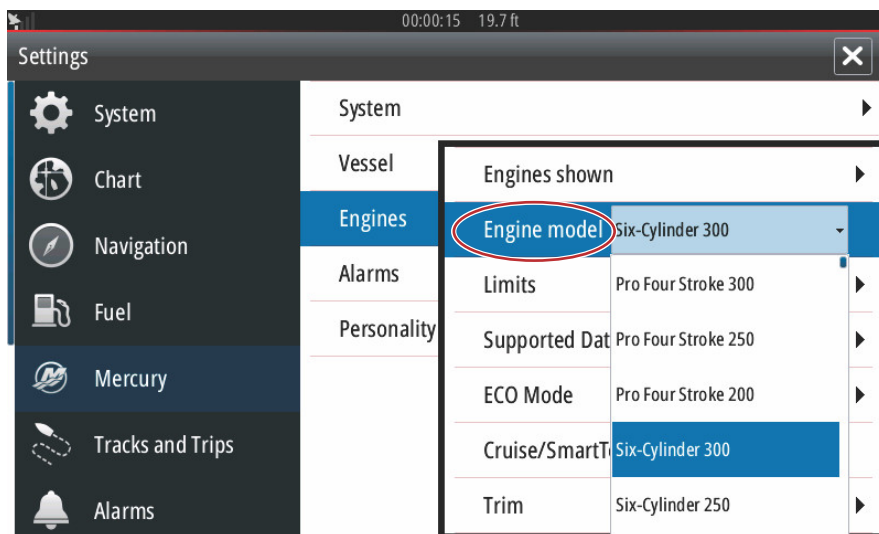
Окно «Engines Shown» закрыто во время работы мастера установки, но параметры отображения можно изменить в любое время в меню «Engines settings» (Настройки двигателя). Система VesselView может отображать данные не более четырех двигателей в зависимости от количества двигателей, выбранного в мастере установки. Оператор может выбрать, какие двигатели будут отображаться. Выделение или отмена выделения выбора двигателя определяет, какие двигатели будут отображены в системе VesselView.



61672

Engine Model (Модель двигателя)

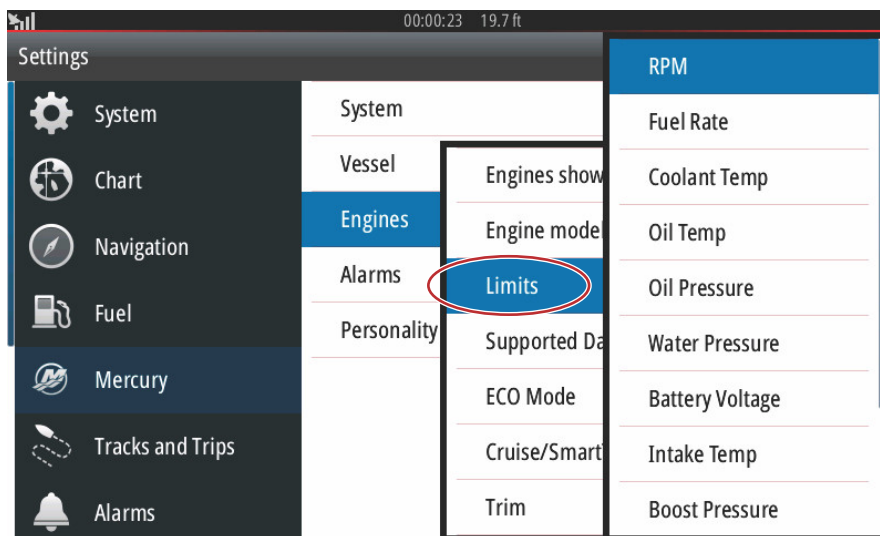
Выделение «Engine Model» (Модель двигателя) позволяет пользователю изменить характеристики двигательной установки. Окно «Engine Model» (Модель двигателя) закрыто во время работы мастера установки, но изменения могут быть внесены в любое время. Любые изменения, внесенные в данном разделе, могут сделать другие настройки и параметры отображения недоступными в системе VesselView.



61673

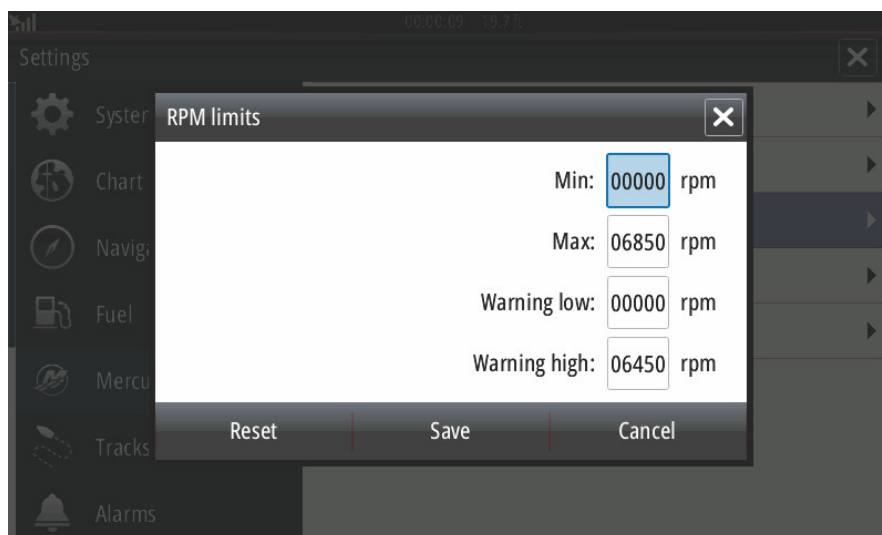
Limits (Допустимые значения)

Функция «Limits» (Допустимые значения) позволяет установить определенный диапазон для множества параметров характеристик двигателя, таких как частота вращения в минуту, температура охлаждающей жидкости, температура масла, напряжение аккумулятора и давление наддува. Изменение допустимых значений не влияет на установку двигателя или работу программного обеспечения Mercury's Engine Guardian. Допустимые значения реального двигателя определяются заводским программируемым модулем управления на двигателе.



61674

На рисунке показан типовой экран допустимых значений двигателя.



61675

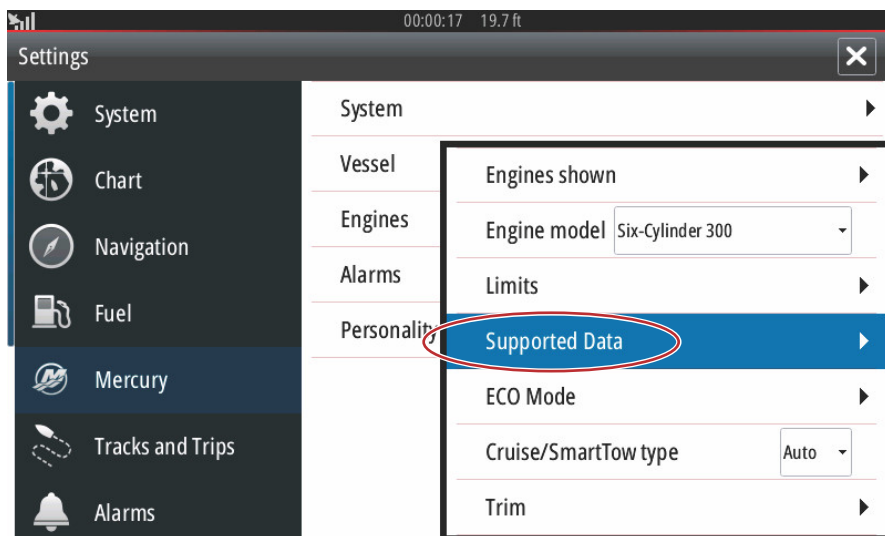
Setting (Параметр)	Описание
Min (минуты):	Значение основной части графика на экране
Max (макс.):	Значение верхней части графика на экране
Warning low (Предупреждение низкий уровень):	Значение в верхней части нижней цветовой секции графика на экране
Warning high (Предупреждение высокий уровень):	Значение в нижней части верхней цветовой секции графика на экране

Минимальные и максимальные значения по умолчанию предварительно заданы двигательной установкой на заводе, в окне мастера установки или в меню «Engines Setting» (Настройки двигателей). Корректировка минимальных и максимальных значений, как правило, выполняется с учетом предпочтений управляющего судном.

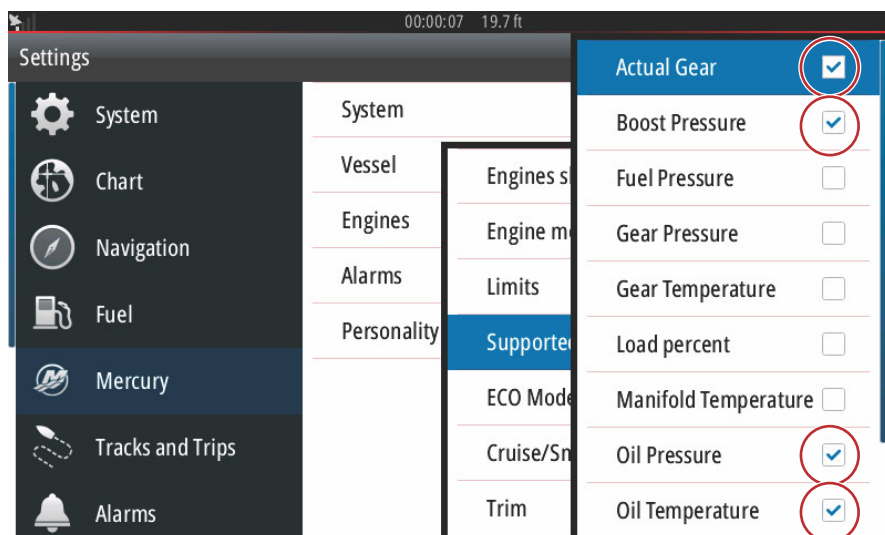
ПРИМЕЧАНИЕ: Если оператор использует систему Navico и происходит превышение минимальных и максимальных значений, установленных для системы Mercury, подается предупреждающий звуковой сигнал.

Supported Data (Поддерживаемые данные)

«Supported Data» (Поддерживаемые данные) позволяет оператору выбрать тип данных, отображаемых системой VesselView. Перечень источников данных зависит от двигательной установки, выбранной во время работы мастера установки. Установите флажок напротив каждого необходимого элемента данных для отображения в системе VesselView.



61705

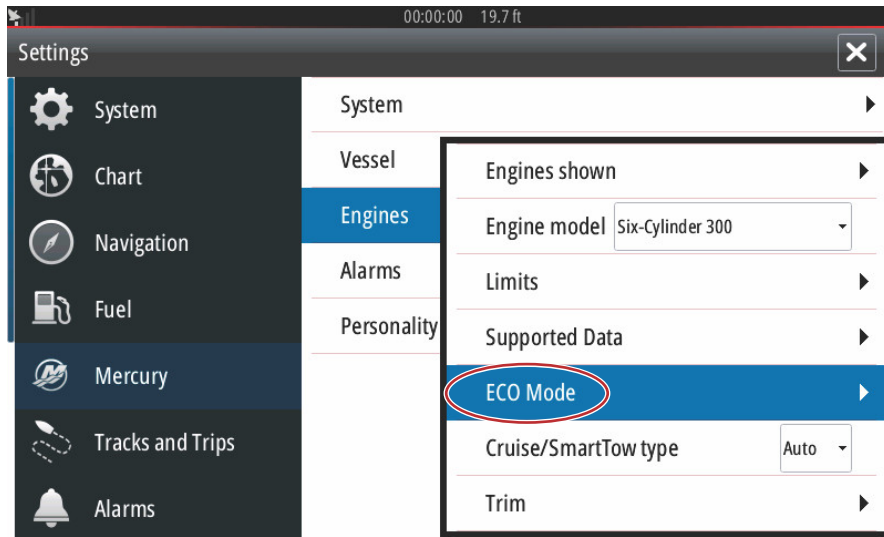


61706

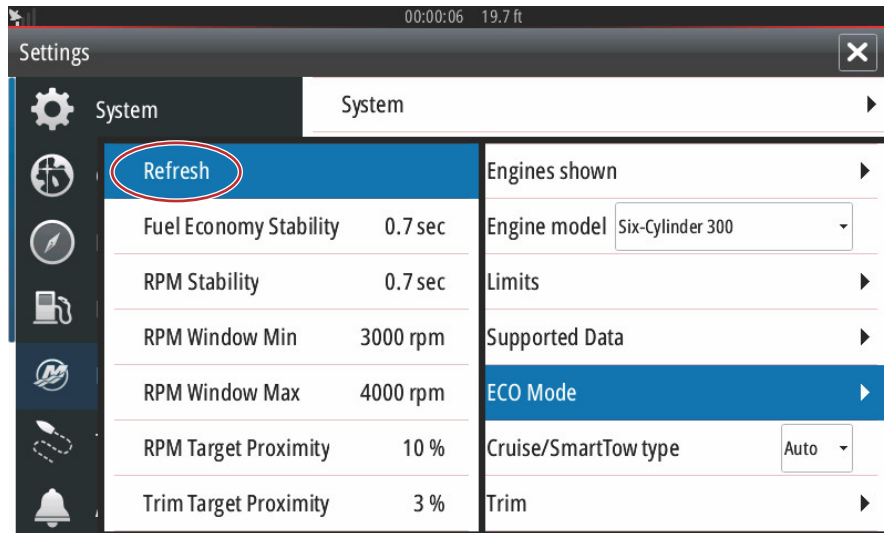
Выберите элементы данных, выделенные кругом.

ECO Mode (Режим ECO)

Функция меню «ECO Mode» (Режим ECO) показывает текущие рабочие параметры оптимизации двигателя для наиболее высокого коэффициента эффективности использования топлива. Оператор может изменять параметры ECO без включенного режима ECO. При выборе «Refresh» (Обновить) производится оценка данных двигателя и корректировка рекомендаций относительно скорости вращения в случае необходимости.



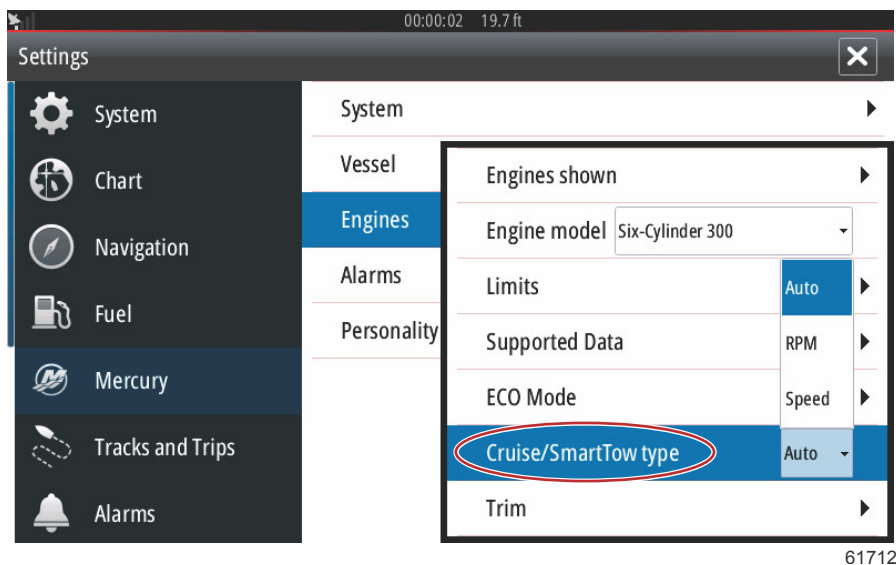
61707



61711

Тип Cruise/Smart Tow

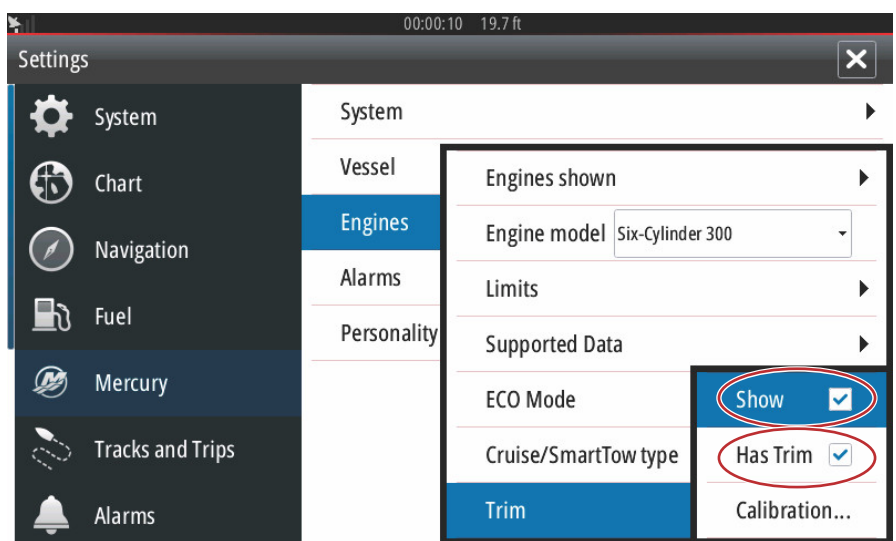
Тип настроек Cruise/Smart Tow позволяет оператору выбрать датчик, с которого программа автоматического управления судном в режиме крейсерования и программа системы интеллектуальной буксировки считывает данные скорости. Число оборотов двигателя или данные скорости GPS являются дополнительными опциями. При выборе Auto система VesselView ищет в сети источник данных скорости и использует этот выбор для характеристик режима Cruise и Smart Tow.



61712

Trim (дифферент)

Настройки параметра Trim позволяют оператору установить флажок напротив «Show» (Отобразить) для отображения графика статуса дифферента на экране. Необходимо установить флажок напротив «Has Trim», чтобы оператор в режиме ECO получил информацию по соответствующему положению дифферента для наиболее эффективного использования топлива.

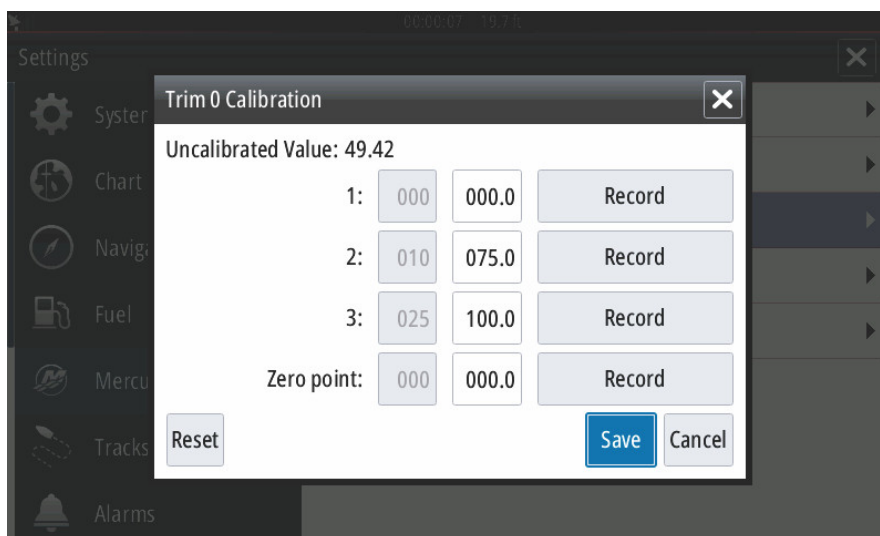


61715

Калибровка параметра «Trim» (Дифферент) позволяет оператору установить дифферент судна в положение, наиболее близкое к центру или наиболее удаленное от среднего, и записать процентное соотношение. Это целесообразно для определения абсолютного нулевого положения дифферента 0° - положения, в котором дифферент параллелен днищу судна. При правильно откалиброванном дифференте ползунки на экране будут указывать точное положение.

Раздел 4 - Настройка и калибровка

Для калибровки дифферента необходимо наклонить двигатели полностью внутрь и записать показания - ряд 1, значение будет соответствовать фактическому дифференту 0%. Необходимо наклонить двигатели полностью наружу и записать показания - ряд 3, значение будет соответствовать фактическому дифференту 100%. Нулевой точкой является параллельное положение двигателей относительно днища судна, необходимо записать данное положение. Выберите «Save» (Сохранить) для сохранения новых показаний дифферента.

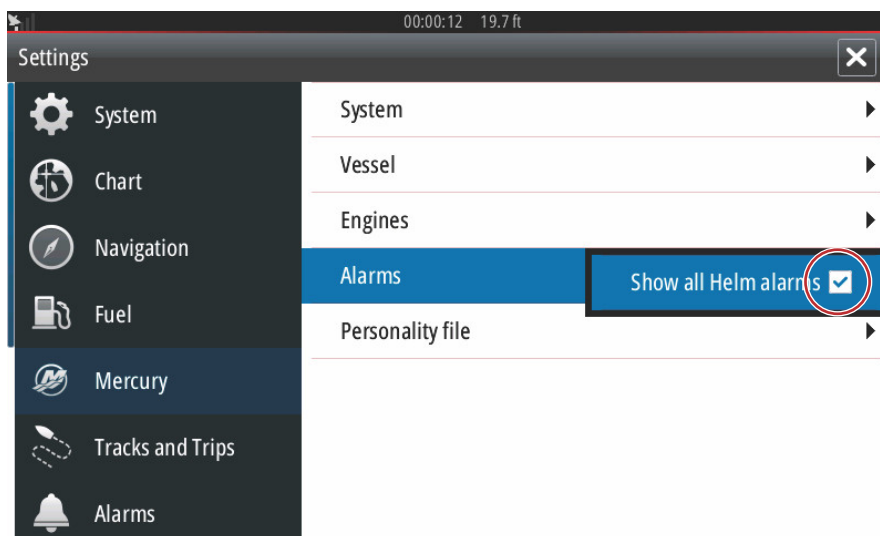


61716

Alarms (Аварийные сигналы)

Настройка аварийных сигналов

Для отображения всех аварийных сигналов на всех экранах системы VesselView необходимо выбрать параметр «Show all Helm alarms» (Отобразить все сигналы Helm). При отмене выбора опции уведомления о дополнительных системах VesselView, включая установки множества устройств, будут отключены.

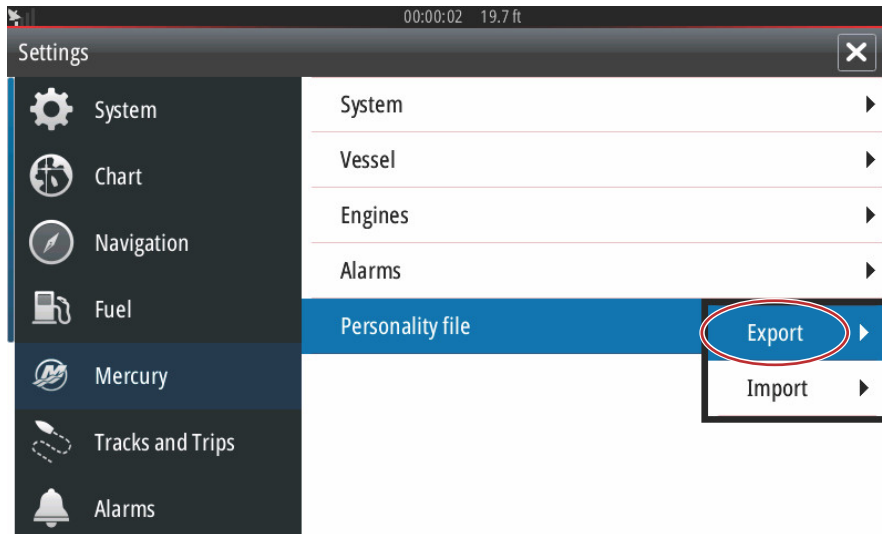


61718

Personality File (Файл конфигурации)

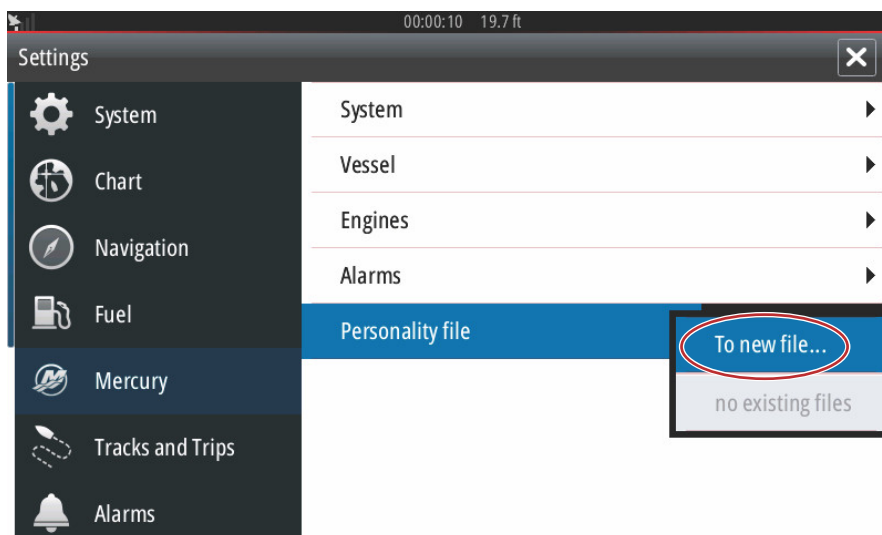
Export (Экспорт)

Файл конфигурации судна состоит из всех настроек устройств системы VesselView. Чтобы экспортировать эту конфигурацию, необходимо вставить SD-карту и выбрать функцию «Export» (Экспорт). Извлеките SD-карту и перенесите этот файл на другое устройство VesselView, используя функцию Import (Импорт).



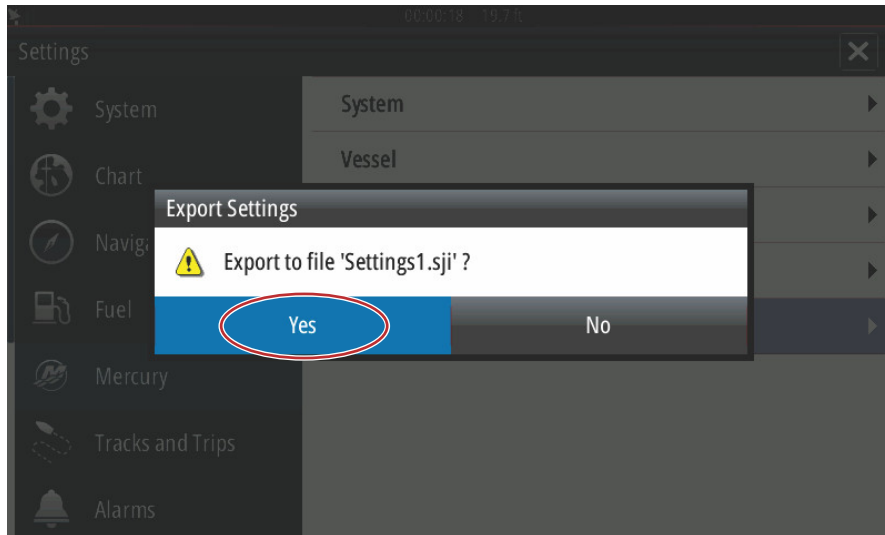
61719

Выберите «Export» (Экспорт)



61720

Выберите «To new file» (В новый файл)



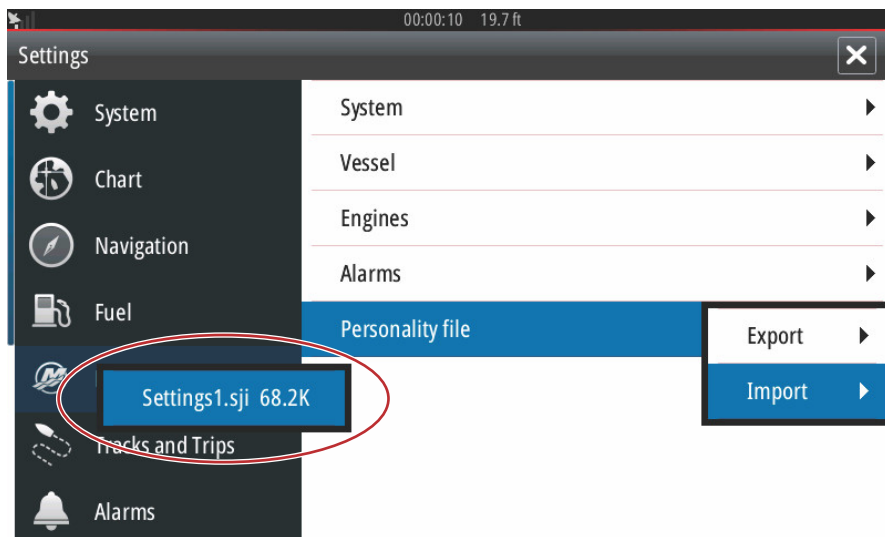
61721

Выберите Yes (Да)

Новый файл конфигурации будет записан в корневую папку карты памяти. Он не будет помещен внутрь какой-либо папки на SD-карте.

«Import» (Импорт)

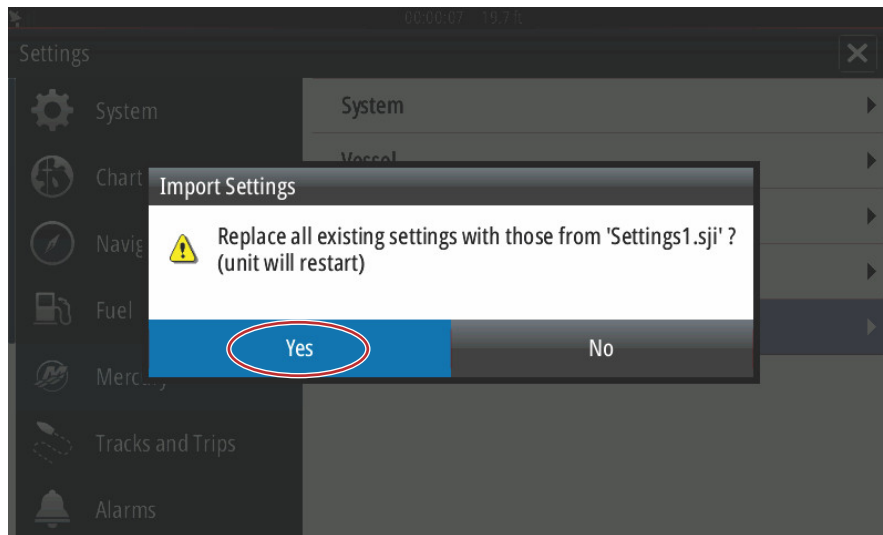
Чтобы импортировать файл конфигурации, необходимо вставить в устройство SD-карту, на которой хранится файл конфигурации системы VesselView. Выберите Import (Импорт). На экране появится список распознанных файлов. Выберите файл и начните импорт.



61722

Personality file (Файл конфигурации)

Появится еще один запрос подтверждения замены всех параметров. Выберите Yes (Да). Система VesselView импортирует новый файл конфигурации и устройство выполнит перезагрузку.



61723

Примечания:

Раздел 5 - Warning Alarms (Предупредительные сигналы)

Оглавление

Предупреждения — неисправности и предупреждающие сигналы.....	90	Аварийные сигналы о мелководье и низком уровне топлива	92
Предупредительные сигналы — предупреждающие сигналы и неисправности.....	90		

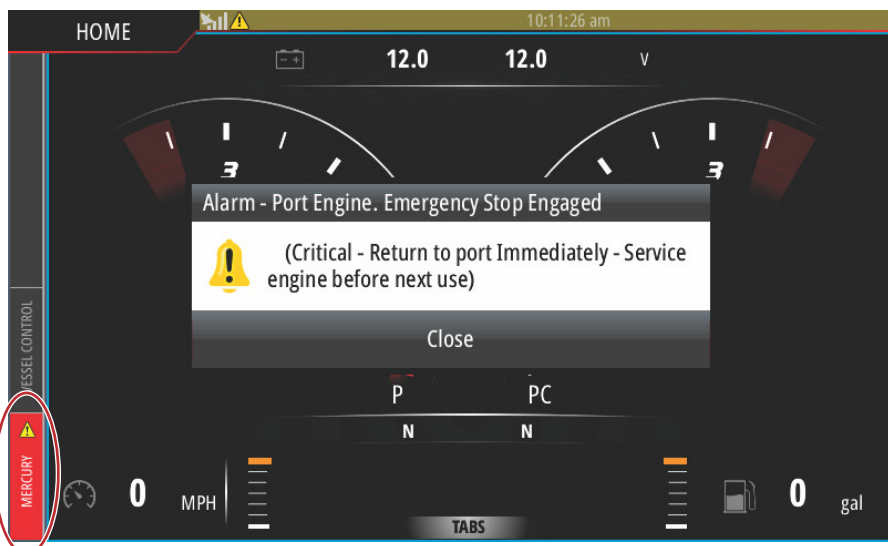
Предупреждения — неисправности и предупреждающие сигналы

Предупредительные сигналы — предупреждающие сигналы и неисправности

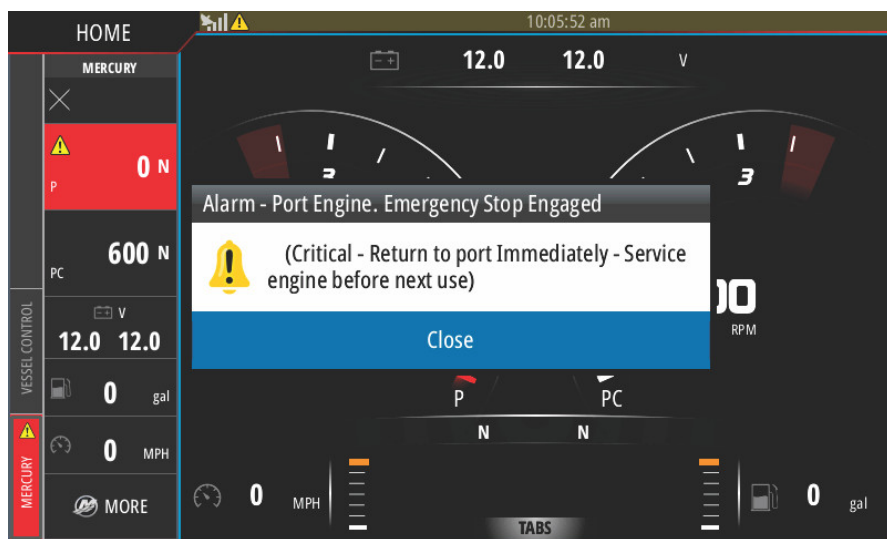
Все предупреждения Mercury, неисправности и предупреждающие сигналы отображаются независимо от того, какой экран активен в момент предупреждения. При срабатывании аварийного сигнала на экране появляется окно, отображающее текст сообщения и предупреждение, а также краткое описание того, какие меры необходимо предпринять.

При появлении аварийного сигнала вкладка Mercury на левой стороне экрана отображается в красном цвете и обозначается международным символом предупреждения. При срабатывании аварийного сигнала на экране появляется окно, отображающее текст сообщения и предупреждение, а также краткое описание того, какие меры необходимо предпринять.

На следующих рисунках показано окно аварийного сообщения, отображаемое в центре экрана с боковой левой панелью в закрытом и открытом состоянии.



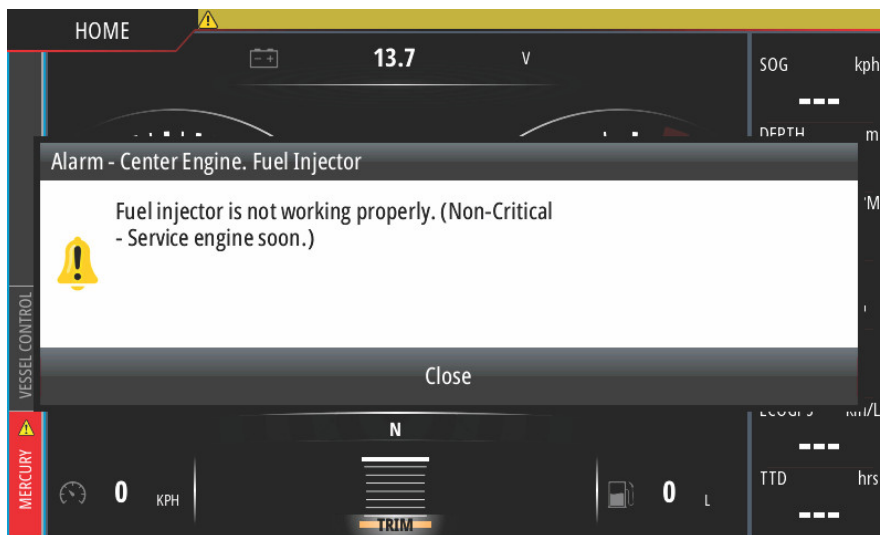
61773



61774

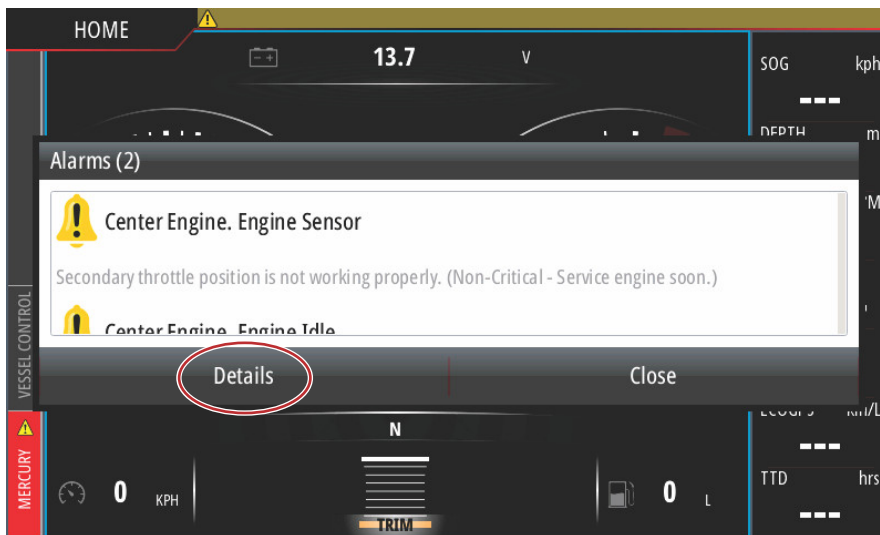
Критические сигналы тревоги, как правило, сопровождаются ответной реакцией системы Mercury Engine Guardian, которая может включать в себя снижение мощности, снижение максимальных оборотов, или принудительное включение режима холостого хода. Для всех неисправностей существуют четыре значка для уведомления оператора. Критические сигналы тревоги представляют собой непрерывные гудки в течение шести секунд.

Некритичные сигналы тревоги отображаются также как и критические сигналы тревоги, но сопровождаются шестью короткими звуковыми предупредительными сигналами.

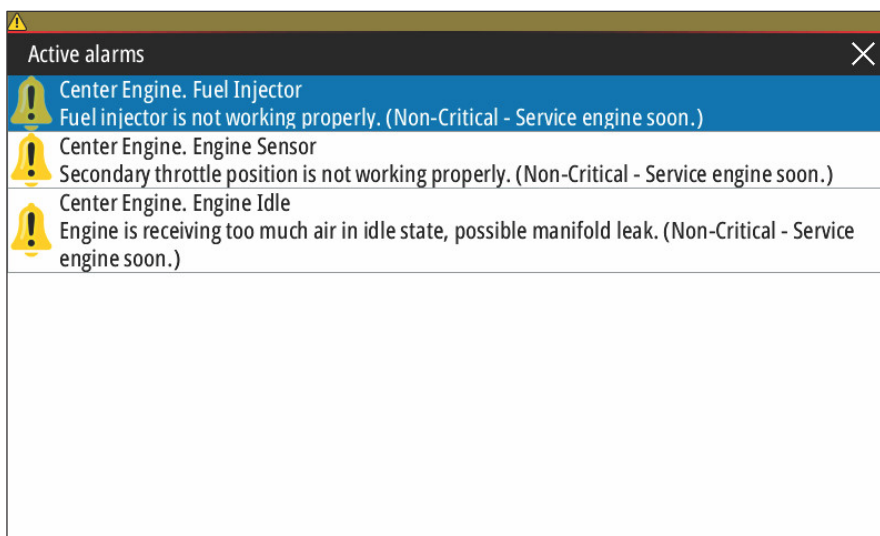


61545

Всплывающие окна неисправностей позволяют оператору получить дополнительную информацию, касающуюся отдельных неполадок. Необходимо выбрать опцию «Details» (Детали) для просмотра более подробного описания неисправности.



61542



61548

Раздел 5 - Warning Alarms (Предупредительные сигналы)

Чтобы подтвердить неисправность и вернуться к главному экрану системы VesselView, выберите «X» в верхнем правом углу окна «Active alarms» (Активные аварийные сигналы) или выберите опцию «Close» (Заккрыть) в первоначальном всплывающем окне.

Все активные аварийные сигналы и предупреждения неисправностей доступны во вкладке Mercury на левой стороне экрана.



61546

Чтобы удалить активный аварийный сигнал, необходимо проверить неполадку или неисправную деталь, произвести ремонт или замену, запустить двигатели и систему VesselView и дождаться окончания стартовой проверки системы. Если стартовая проверка пройдена успешно, вкладка Mercury на левой стороне экрана отображается зеленым цветом. Также можно просмотреть историю аварийных сообщений, открыв экран главного меню и выбрав опцию «Alarms» (Аварийные сигналы). В данной вкладке можно ознакомиться с историей неисправностей.

Аварийные сигналы о мелководье и низком уровне топлива

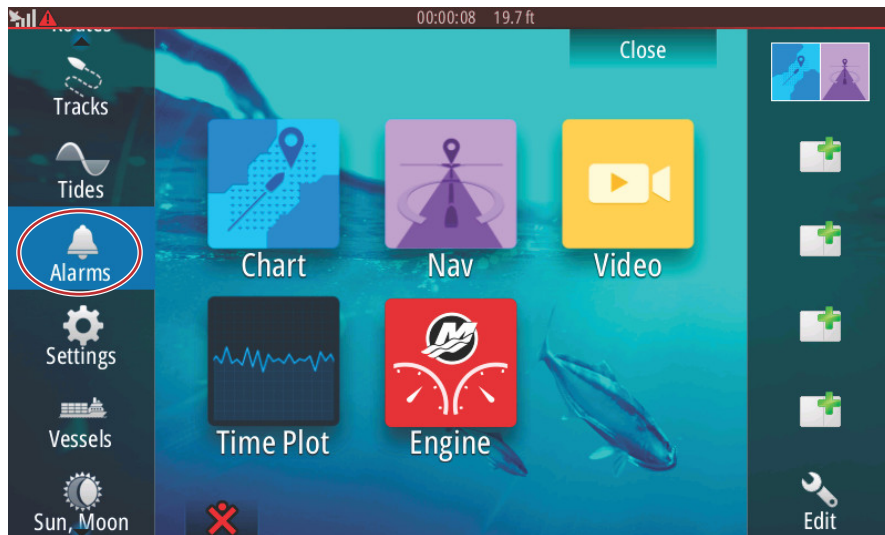
Для оповещения о некритических неисправностях, таких как мелководье и низкий уровень топлива, используется шесть коротких звуковых сигнала и всплывающее окно на экране с кратким текстовым описанием неисправности.

Эти типы неисправностей не меняют цвет вкладки Mercury на красный. Вместо этого верхняя строка заголовка меняет цвет на красный и помечается международным предупреждающим символом.

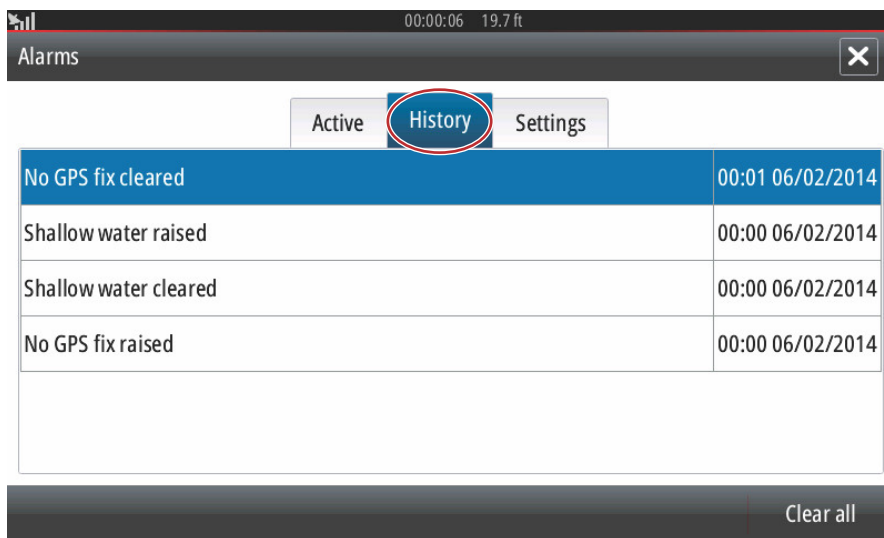


61778

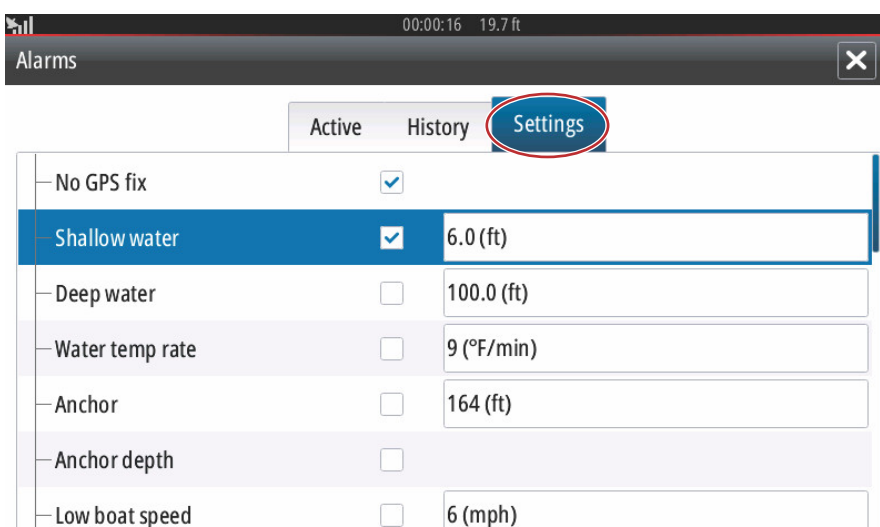
Для просмотра неисправностей выберите экран главного меню, затем выберите опцию Alarms. В данной вкладке можно просмотреть неисправности и изменить настройки, явившиеся причиной неисправности.



61781



61779



61780