



# 章节 1 - 入门指南

符合标准声明	2
VesselView 502	2
测试报告	2
指定参与机构	2
VesselView 702	2
测试报告	2
指定参与机构	3
VesselView 703	3
测试报告	3
指定参与机构	3
VesselView 903	3
测试报告	4
指定参与机构	4
VesselView 概述	4
VesselView 屏幕显示位置与说明	5
主页	6
 VesselView 502 前端控制	7

VeeeeN/ew FOO 並進协制提作	7
Vesselview 502 削端控制操作	
VesselView 502 后面板连接	8
VesselView 702 前端控制	8
VesselView 702 前端控制操作	8
VesselView 702 后面板连接	9
VesselView 703 前端控制	9
VesselView 703 前端控制操作	9
VesselView 703 后面板接头	10
VesselView 903 前端控制	
VesselView 903 前端控制操作	10
VesselView 903 后面板接头	11
VesselView Link 概述	11
VesselView Link 连接器	
设备维护	12
显示屏清洁	
	······

# 章节 2 - 初始启动屏幕和设置向导

VesselView 启动警告界面	14
启动画面	14
设置向导	15
导入配置	
发动机设置	
显示设置	
单位设置	
油箱配置	

22
22
24
25
28
28
29
30
31

# 章节3-功能与操作

维护	
发动机计划维护	36
智能牵引模式	37
智能牵引	37
特性	37
禁用智能牵引	41
巡航控制模式	41
巡航控制	41
激活巡航控制模式	41
转速控制模式	43
拖钓控制装置	43
主动配平	46
要求	46
Active Trim(主动配平)简介	47
工作方式	47
GPS	47
浅水运行	48
拖船位置和主动配平	48
设置和配置	
配置说明	48
配置程序	48

配平配置文件概览	50
主配平配置文件曲线	50
主配平配置文件曲线重叠	51
SkyHook	51
概述	51
VesselView 和 Design 2 操控杆	51
功能	51
SkyHook	51
航向	53
启用自动航向	53
路线	53
支持 SkyHook 高级功能的 VesselView 设备	56
高级功能	56
航向调整	56
BowHook	56
DriftHook	56
购买 SkyHook 高级功能	56
航向调整	57
DriftHook	57
BowHook	58

## 章节 4 - 设置和校准

设置激活6	32
激活设置菜单	32
Touch Lock(触控锁)6	33 发
系统设置	34
导航至 Settings(设置)菜单6	34
驾驶盘和设备位置6	35
设置向导6	35
模拟6	36
船舶设置6	36
舵片6	36 E
液箱6	38
速度7	70 警
转向装置	73
船舶控制7	75 个
已安装摄像头7	76
发电机组启用7	76
自动驾驶已启用7	78 觛
维护通知7	79

自动驾驶仪导航提示	79
海水温度	80
支动机设置	80
发动机显示	80
发动机型号	
限制范围	
受支持的数据	83
巡航/智能牵引类型	85
纵倾	
asyLink 设置	86
 EasyLink 仪表集成	
备报	
警报设置	
▶性化文件	
出口	
导入	
	_

## 章节 5 - 警报

警告—故障和警报	94
警告——故障和报警	. 94

# 章节 6 - 软件更新程序

通过 Wi-Fi 更新 VesselView 和 VesselView Link 软件 100	通过微型 SD 卡更新112
通过 Wi-Fi 更新100	下载当前软件112
如何更新您的 VesselView 显示软件110	通过微型 SD 记忆卡更新 VesselView 软件 112
检查当前软件版本111	如何更新您的 VesselView Link Module Software
通过 Wi-Fi 更新112	(VesselView Link 模块软件)115



# 目录

	VesselView 502 前端控制操作	7
VesselView 502	VesselView 502 后面板连接 8	3
测试报告	VesselView 702 前端控制 8	3
指定参与机构	VesselView 702 前端控制操作 8	3
VesselView 702 2	VesselView 702 后面板连接	)
测试报告	VesselView 703 前端控制	)
指定参与机构	VesselView 703 前端控制操作	)
VesselView 703 3	VesselView 703 后面板接头 10	)
测试报告	VesselView 903 前端控制 10	)
指定参与机构	VesselView 903 前端控制操作 10	)
VesselView 903 3	VesselView 903 后面板接头1′	L
测试报告	VesselView Link 概述1′	L
指定参与机构	VesselView Link 连接器12	2
VesselView 概述	设备维护12	2
VesselView 屏幕显示位置与说明5	显示屏清洁12	2
主页	媒体插槽清洁12	2
VesselView 502 前端控制7		

符合标准声明

#### VesselView 502

水星海事公司声明,本文中涉及的下列产品符合欧盟 **1999/5/EC R&TTE** 指令(无线电与电信终端设备),并满足所有适用于 本产品的技术规范。

已根据以上指令的**附件 Ⅳ** 对产品进行了评估。

**产品** 水星海事公司 VesselView 502

本产品已按以下标准进行了测试。

标准	描述
EN 60950-1:2006	信息技术设备 - 安全- 第 1 部分:涵盖 R&TTE 指令 3.1 (a) 条款基本要求的一般要求。
IEC 60945:2002	航海和无线电通信设备和系统 - 一般要求 - 测试方法和要求的测试结果。涵盖 R&TTE 指令 3.1 (b) 条款的基本要求。
EN 301 489-1 V1.9.2	电磁兼容性及无线电频谱事项 (ERM);无线电设备和服务的电磁兼容性 (EMC) 标准;第 1 部分:通用技术要求 [RTTE 3(1)(b) 条款]。
EN 300 328 V1.9.1	电磁兼容性和无线电频谱事项 (ERM);宽带传输系统;在 2.4 GHz ISM 频段运行并使用宽带调制技术的数据传输设备;涵盖 R&TTE 指令 3.2 条款基本要求的 EN 协调标准。
EN 300 440-2 V1.4.1	电磁兼容性和无线电频谱事项 (ERM);短距离设备;在 1Ghz 至 40Ghz 频率范围中使用的无线电设备;第 2 部分:涵盖 R&TTE 指令 3.2 条款基本要求的 EN 协调标准。

#### 测试报告

实验室	报告编号
Austest 实验室	0419NAVGO5XSE_60950
EMC 技术	151215_1、151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01、ER4O2349

#### 指定参与机构

名称	地址	NB 号码
MET Laboratories, Inc.( MET 实验室股份有 限公司)	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States. (美国马里兰州巴尔的摩西帕塔普斯科大街 914 号,邮编:212303432)	0980

本人,下述签名人,特此声明:上文说明的设备符合上述指令和欧共体 CE 销售标志标准。

	授权代表
地址	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939(水星海事,威斯康星州 54936-1939,丰迪拉克市,先锋路 W6250,邮箱 1939)
	水星海事公司总裁,John Pfeifer
签名	Man
日期	2016 年 6 月 7 日

产品纳入服务以保持符合上述指令时,买方、安装人员或用户必须注意遵守特殊措施和使用限制。相应的产品手册中包含这些 特殊措施和使用限制的详细说明。

#### VesselView 702

水星海事公司声明,本文中涉及的下列产品符合欧盟 **1999/5/EC R&TTE** 指令(无线电与电信终端设备),并满足所有适用于 本产品的技术规范。

已根据以上指令的**附件 Ⅳ** 对产品进行了评估。

**产品** 水星海事公司 VesselView 702

本产品已按以下标准进行了测试。

标准	描述
EN 60950-1:2006	信息技术设备 - 安全- 第 1 部分:涵盖 R&TTE 指令 3.1 (a) 条款基本要求的一般要求。
IEC 60945:2002	航海和无线电通信设备和系统 - 一般要求 - 测试方法和要求的测试结果。涵盖 R&TTE 指令 3.1 (b) 条款的基本要求。
EN 300 440-2 V1.4.1	电磁兼容性和无线电频谱事项 (ERM);短距离设备;在 1Ghz 至 40Ghz 频率范围中使用的无线电设备;第 2 部分:涵盖 R&TTE 指令 3.2 条款基本要求的 EN 协调标准。

#### 测试报告

实验室	报告编号
EMC Technologies (NZ) Ltd. (EMC 技术 (NZ) 有限公司)	131216.1、131216.2
Austest 实验室	0519NAVNS57evo2_60950、0409NAVN5S7evo2_529

#### 指定参与机构

名称	地址	NB 号码
MET Laboratories, Inc.(MET 实验室股份有 限公司)	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States. (美国马里兰州巴尔的摩西帕塔普斯科大街 914 号,邮编:212303432)	0980

本人,下述签名人,特此声明:上文说明的设备符合上述指令和欧共体 CE 销售标志标准。

	授权代表
地址	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939(水星海事,威斯康星州 54936-1939,丰迪拉克市,先锋路 W6250,邮箱 1939)
	水星海事公司总裁,John Pfeifer
签名	Man
日期	2016 年 6 月 7 日

产品纳入服务以保持符合上述指令时,买方、安装人员或用户必须注意遵守特殊措施和使用限制。相应的产品手册中包含这些 特殊措施和使用限制的详细说明。

#### VesselView 703

Mercury Marine 声明,本文中涉及的下列产品符合如下通知规定的澳大利亚 1 级和 2 级要求:根据 1992 年无线电通信法案 第 182 条制定的无线电通信设备(合规性标记)通知 2003、无线电通信标记(电磁兼容性)通知 2008 和无线电通信(合规 性标记 - 电磁辐射)通知 2003。

产品	Mercury Marine VesselView 703
标准	描述
IEC 60945:2002	航海和无线电通信设备和系统 - 一般要求 - 测试方法和要求的测试结果。涵盖 R&TTE 指令 3.1 (b) 条款的基本要求。
EN 300 32 V1.9.1	电磁兼容性和无线电频谱事项 (ERM);宽带传输系统;在 2.4 GHz 频段运行并使用宽带调制技术的数据传输设备。

#### 测试报告

实验室	报告编号
EMC Technologies (NZ) Ltd. (EMC 技术 (NZ) 有限公司)	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

#### 指定参与机构

本人,下述签名人,特此声明:上文说明的设备符合上述指令和欧共体 CE 销售标志标准。

	授权代表
地址	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939(水星海事,威斯康星州 54936-1939,丰迪拉克市,先锋路 W6250,邮箱 1939)
	水星海事公司总裁,John Pfeifer
签名	Man
日期	2017/2/16

产品纳入服务以保持符合上述指令时,买方、安装人员或用户必须注意遵守特殊措施和使用限制。相应的产品手册中包含这些 特殊措施和使用限制的详细说明。

#### VesselView 903

Mercury Marine 声明,本文中涉及的下列产品符合如下通知规定的澳大利亚 1 级和 2 级要求:根据 1992 年无线电通信法案 第 182 条制定的无线电通信设备(合规性标记)通知 2003、无线电通信标记(电磁兼容性)通知 2008 和无线电通信(合规 性标记 - 电磁辐射)通知 2003。

产品	Mercury Marine VesselView 903
标准	描述
IEC 60945:2002	航海和无线电通信设备和系统 - 一般要求 - 测试方法和要求的测试结果。涵盖 R&TTE 指令 3.1 (b) 条款的基本要求。
EN 300 32 V1.9.1	电磁兼容性和无线电频谱事项 (ERM);宽带传输系统;在 2.4 GHz 频段运行并使用宽带调制技术的数据传输设备。

## 测试报告

室盤突	报告编号
EMC Technologies (NZ) Ltd. (EMC 技术 (NZ) 有限公司)	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

#### 指定参与机构

本人,下述签名人,特此声明:上文说明的设备符合上述指令和欧共体 CE 销售标志标准。

	授权代表
地址	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939(水星海事,威斯康星州 54936-1939,丰迪拉克市,先锋路 W6250,邮箱 1939)
	水星海事公司总裁,John Pfeifer
签名	Man
日期	2017/2/16

产品纳入服务以保持符合上述指令时,买方、安装人员或用户必须注意遵守特殊措施和使用限制。相应的产品手册中包含这些 特殊措施和使用限制的详细说明。

## VesselView 概述

重要事项: VesselView 是一款多功能显示屏 (MFD),兼容由 Mercury Marine Outboards、Mercury MerCruiser 及 Mercury Diesel 公司制造的产品。此外,VesselView 软件可安装于兼容的 Lowrance® 和 Simrad® 显示设备。取决于其连接的动力机 组,本手册中所述的某些功能可能无法使用。

VesselView 船舶管理系统由两部分组成:VesselView 装置和 VesselView Link 模块。VesselView Link 读取水星 SmartCraft 数据并通过 NMEA 2K 网络传播该信息。



VesselView 是一个综合性船艇信息中心,最多能提供四台汽油发动机或柴油发动机的信息显示。它可以持续监控和报告运行 数据,包括水温和水深、吃水差状态、船速和转向角度,以及燃油、机油、水和废水箱的状态等详细信息。

VesselView 可与船舶的全球定位系统 (GPS) 或其它 NMEA 兼容设备充分整合,以提供最新的导航、速度以及到达目的地所 需燃油量等信息。

VesselView 是自动驾驶仪和万向摇杆操作的显示扩展。所有这些驾驶功能均通过 Mercury Marine 的自动驾驶仪控制局域网 (CAN) 面板来控制。VesselView 将显示某个控制模式处于激活状态还是待机状态;在船抵达航点时,将显示弹出窗口,来提 醒转弯。其他显示文字可用来调整发动机和驱动器,以获得最大效率。

VesselView 配备微型 SD 卡插槽,允许导入或导出船只个性化配置。船主也可使用该插槽,升级到最新的软件版本。使用多 个 VesselView 时,无论是三引擎或四引擎应用程序,还是有第二个驾驶盘,均可使用同一微型 SD 卡下载这些配置至每个 VesselView 装置。

#### VesselView 屏幕显示位置与说明

VesselView 有多个区域,可显示特定的引擎信息和激活模式。操作员可应用下列手势,通过触敏屏幕激活和显示信息。



- a- 从触摸屏外向下滑动至屏幕,会弹出 System Controls(系统控制)菜单。在此处,用户可设置和调节 System Settings (系统设置)、Standby(待机)模式、Brightness(亮度)、Wireless(无线)选项并在屏幕右侧显示 Instrument Bar(工 具栏)。
- **b** 轻触屏幕该区域可放大显示数据
- c- 轻触 Mercury 标志图标将弹出发动机数据屏幕
- d 在 Instrument Bar(工具栏)激活状态下,轻触该区域可允许用户修改或自定义 Instrument Bar(工具栏)中显示的数据。 Instrument Bar(工具栏)上方将出现 MENU(菜单)选项卡。在 MENU(菜单)选项卡中,用户可打开或关闭 Autopilot (自动驾驶仪)和 Audio(蜂鸣器)动态砖;定义栏1和栏2的数据;启动和定义数据动画的持续时间周期以及编辑数据 显示选项。
- e- 轻触屏幕该区域可放大屏幕上的数据
- f- 轻触屏幕该区域可放大屏幕上的纵倾和调节片数据
- g- 轻触屏幕该区域可放大屏幕上的数据
- h 轻触 Mercury 选项卡将在屏幕左侧显示发动机和船舶数据。当主屏幕中填充显示自动驾驶仪数据屏幕或放大显示特定数据时,该选项卡很有用。
- i- 轻触 Vessel Control (船舶控制)选项卡将弹出与 VesselView 相关的自动驾驶功能
- j- 轻触 Autopilot(自动驾驶)选项卡将弹出 Mercury 自动驾驶功能。这些功能取决于动力机组,部分功能可通过 GoFree Shop 下载。
- k 轻触 HOME(主页)菜单可将用户引导至 VesselView 装置的 HOME(主页)主菜单屏幕。该屏幕向用户展示 MFD 的 Navico® 侧及其功能、选项和设置菜单。通过轻触该屏幕上的 Mercury 动态砖即可启动 VesselView。

### 主页

操作员可能会遇到自己无法识别的 VesselView Mercury Marine 屏幕。这些菜单和选项称作 VesselView 的 Navico® 一侧。 Mercury Marine 不支持装置的此类部件。有关 VesselView 该侧的更多信息,请联系 Navico®。要返回该装置的 Mercury Marine 侧的导航屏幕,可按下 Home(主页)按钮,弹出 Mercury Engine(Mercury 发动机)动态砖。选择该动态砖以返回 VesselView 屏幕。



从装置顶端轻扫屏幕可弹出 System Controls(系统控制)窗口。该操作可允许用户使用 Mercury Settings(设置)菜单;将 装置置于 Standby(待机)模式;调整屏幕亮度;在夜间模式下运行;启用 Touch lock(触摸锁定)功能;自定义无线连接 以及激活位于显示屏右侧的工具栏。



在 System Controls(系统控制)窗口下的 Settings(设置)菜单中,选择 Mercury 图标以更改 VesselView 功能设置。所有 从属于 VesselView 的 preferences(首选项)和 settings(设置)都包含在 Mercury settings(设置)中。所有其他菜单选项 都从属于 MFD 的 Navico® 侧。有关这些功能的任何疑问应直接问询 Navico®。

新闻	00:00:03 19.7 ft	
Settings		×
System	System	×
Chart	Vessel	+
Navigation	Engines	•
Navigation	Alarms	) ·
Fuel	Personality file	•
🥮 Mercury		
Tracks and Trips		
🔔 Alarms		

61483

### VesselView 502 前端控制



VesselView 502 前端控制操作

触摸屏:VesselView 502 上的触摸屏具有许多触敏区域,通过触摸、垂直或水平滑动动作进行操作。

微型 SD 卡插槽:允许 VesselView 软件升级,上传导航图以及保存航路点和设置。

**电源/亮度**:按一次可显示 System controls(系统控制)对话框。重复短按可循环背光亮度。长按可以打开/关闭本机。

## VesselView 502 后面板连接



项目	功能	描述
а	Power(电源)/NMEA 2K	提供电源连接 / 连接至 NMEA 2K 网络
b	微型 SD 卡插槽	允许文件传输和文件保存
С	Sonar(声呐)	提供声呐输入

VesselView 702 前端控制



### VesselView 702 前端控制操作

触摸屏:VesselView 702 上的触摸屏具有许多触敏区域,通过触摸、垂直或水平滑动动作进行操作。

HOME( 主页 ): 按一次以激活 HOME( 主页 )页面。重复短按以循环收藏夹按钮。按住以在活动页面上叠加显示所有 Favorite ( 收藏夹 ) 面板。重复短按以循环收藏夹按钮。

旋钮:旋转以滚动菜单项,然后按下以确认选择。旋转以调整值。旋转以缩放可缩放面板。

X:按一次以退出对话框,返回上一级菜单,并从面板上移除光标。

STBY(待机)/AUTO(自动):任何自动模式下的自动驾驶仪:按下,将自动驾驶仪设置为 Stabdby(待机)模式。Standby (待机)模式下的自动驾驶仪:按下,显示自动驾驶仪模式选择弹窗。

**电源/亮度**:按一次可显示 System controls(系统控制)对话框。重复短按可循环背光亮度。长按可以打开/关闭本机。 微型 SD 卡插槽:允许 VesselView 软件升级,上传导航图以及保存航路点和设置。

#### VesselView 702 后面板连接



项目	功能	描述
а	以太网	连接至以太网
b	NMEA 2K	连接至 NMEA 2K 网络
С	Video in	提供两个合成视频输入
d	强劲动力	提供电源连接

#### VesselView 703 前端控制



#### VesselView 703 前端控制操作

触摸屏: VesselView 703 上的触摸屏具有许多触敏区域,通过触摸、垂直或水平滑动动作进行操作。

**页面/主页键**-按下可打开主页,进行页面选择和选项设置。

**旋钮键**-用户可配置键,请参见"操作手册"。系统中没有自动驾驶时的默认功能:短按可在分屏幕上的面板之间切换。长按可 最大化分屏幕上的活动面板。系统中带有自动驾驶时的默认功能:短按可打开自动驾驶控制器,并将自动驾驶置于待机模式。 长按可在分屏幕上的面板之间切换。

**菜单键** - 按下则显示活动面板的菜单。

旋钮 - 转动则缩放或滚动菜单,按下可选中选项。

**回车键** - 按下可选中选项或保存设置。

退出键-按下可退出对话框,返回到上一级菜单,并清除面板中的光标。

MOB 键 - 同时按下 回车键和 退出键,可在船舶位置创建一个 MOB (人员落水) 点。

**箭头键** - 按下可激活或移动光标。菜单操作:按下此键以导航菜单项并调整值。

**标记键** - 按下此键可在船舶位置设置航点,或在光标处于活动状态时将其设置在光标位置。

**电源键** - 长按可打开/关闭本机。按下一次将显示 System control(系统控制)对话框,再次按下将在 3 个默认调光级别之间 切换。

## VesselView 703 后面板接头



项目	功能	描述	
а	NMEA 2000	连接至 NMEA 2K 网络	
b	Video in	提供视频源输入,例如相机,以及 NMEA 0183 端口	
С	以太网	连接至高带宽网络模块	
d	强劲动力	提供电源连接	
е	声呐 1	用于单通道的 CHIRP,50/200 kHz 的传统传感器或 HDI 传感器	
f	声呐 2	用于单通道的 CHIRP,50/200 kHz 的传统传感器,或者 TotalScan、StructureScan 或 ForwardScan 传感器	

## VesselView 903 前端控制



## VesselView 903 前端控制操作

**触摸屏** - 允许触摸导航船舶数据屏幕。

电源按钮 - 长按可打开/关闭本机。按一次可显示 System Controls(系统控制)对话框。

### VesselView 903 后面板接头



项目	功能	描述	
а	雷达/以太网	连接至船舶雷达信号或以太网连接	
b	NMEA 2000	连接至 NMEA 2000 网络	
С	强劲动力	提供电源连接	
d	Sonar(声呐)	CHIRP、宽带、DownScan 和 SideScan 图像(取决于具体的传感器)	
е	微型 SD 卡插槽盖	提供两个卡槽,用于上传图表和更新软件	

## VesselView Link 概述

VesselView Link 借助特定 Simrad 和 Lowrance 仪器,整合水星动力船只的 SmartCraft 数据与控制系统,在这些装置的显示 屏上显示功能齐全的 Mercury VesselView 用户界面。Mercury VesselView Link 可用做单发动机或多发动机(两到四个发动 机)界面,且安装简便,通常安装在船舶仪表板下方。它设计用于与下列仪器配合工作:

#### Mercury VesselView 显示屏

- VesselView 502
- VesselView 702
- VesselView 703
- VesselView 903

#### Simrad 兼容显示屏

- NSS evo2 和 evo3
- NSO evo2
- GO XSE

#### Lowrance 兼容显示屏

- HDS Gen 2 Touch
- HDS Gen 3
- HDS Carbon

## VesselView Link 连接器



### 设备维护

重要事项: 装置停机时,建议安装随附的白色塑料遮阳罩,以达到防护效果。

#### 显示屏清洁

建议定期清洁显示屏,以免积聚盐和其他环境碎屑。在用干布或湿布擦拭时,结晶盐可能划伤显示屏涂层。确保擦拭布沾了足 够多的水,以便溶解和去除盐沉积物。清洁屏幕时,不要用力过大。

若无法用布去除水痕,则以 50/50 的比例混合温水和异丙醇,用所得的溶液来清洁屏幕。切勿使用丙酮、矿物溶剂、松节油 类溶剂或氨基清洁产品。强溶剂或清洁剂可能损坏防眩光涂层、塑料或橡胶按键。

建议在设备不用时安装遮阳罩,以免紫外线损坏塑料挡板和橡胶键。

#### 媒体插槽清洁

应定期清洁媒体插槽口区域,以免积聚结晶盐及其他碎屑。

# 章节 2 - 初始启动屏幕和设置向导

## 目录

		$\mathbf{O}$
VesselView 启动警告界面14	速度设置	
启动画面14	Active Trim(主动配平)设置	2
设置向导15	完成设置向导 24	
导入配置	创建屏幕截图	5
发动机设置 16	数据源设置	3
显示设置	数据来源	3
设备设置	放大数据屏幕	)
单位设置	工具栏	)
油箱配置	发动机数据选择	

## VesselView 启动警告界面

启动 VesselView 时,将弹出警告界面,建议操作员切勿将产品作为主要导航源,并告知用户需承担操作及相关风险的一切责 任。



## 启动画面

打开点火钥匙时,将出现 Mercury 启动屏幕。Mercury 标识出现在屏幕中心。启动期间,该标识将持续显示。在启动阶段, 切勿连续按压各种按钮以尝试加快启动装置。如动力机组配备排放控制功能,则在屏幕左下角会显示发动机图标。



61484

61413

## 设置向导

VesselView Setup wizard(设置向导)会引导您完成 VesselView 配置的前几个步骤。通过 Settings(设置)菜单可随时访问 Setup wizard(设置向导)。打开 System Controls(系统控制)窗口。从屏幕顶端轻扫屏幕可弹出 System Controls(系统控制)窗口。选择 Settings(设置)动态砖。



61504

选择屏幕左侧的 Mercury 选项卡。选择 System (系统)选项。

SETTINGS		×
🙀 System	System	•
Easture Unlock	Vessel	•
	Engines	۲
Chart	EasyLink	•
Navigation	Alarms	۲
🛃 Fuel	Personality file	•
Mercury		
Tracks and Trips		

61505

在 System(系统)菜单中,选择 Setup wizard(设置向导)选项。

SETTINGS		×
Helm 1, Device 1.	n	•
Setup wizard		•
Simulate		•
	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
🛃 Fuel	Personality file	•
Ø Mercury		
Tracks and Trips		
		61506

在 Device Configuration WELCOME(设备配置欢迎)屏幕上选择 Next(下一步)以启动 Setup wizard(设置向导)。



如要导入现有船舶配置,可插入存有配置文件的 FAT 或 FAT 32 微型 SD 卡,在下拉菜单中选择该文件。如果没有要导入的 文件,则选择 Next(下一步)以继续。

I	MPORT CONFIG	
1	o import configuration, select settings file and press Import.	
1	no settings to import	

## 发动机设置

导入配置

1. 在 Engine Setup(发动机设置)屏幕中,使用旋钮或触摸菜单字段,以选择正确的选项。

61512

2. 完成 Engine Setup (发动机设置) 屏幕中的选择。

ENGINE SETUP		
Engine Type	Engine Model	
Verado	- Pro Four Stroke 300	
Verado	Number of Engines	
OptiMax	2	
TwoStroke Outboard	1	
FourStroke Outboard		
SeaPro FourStroke Outboard		
Jets		



	00:00:05	1 101001 30000 300	
Device Co	onfiguration	Pro Four Stroke 250	٢
$\exists R$	ENGINE SETUP	Pro Four Stroke 200	
		Six-Cylinder 350	
	Engine Type	Six-Cylinder 300	
	Verado -	Six-Cylinder 300	
	Does vessel have a joystick?	Number of Engines	
	Yes	1	



ENGINE SETUP	1	
Engine Type	2	
Verado	- 3	
Does vessel have a joystick?	4	
Yes	- 2	



ĘΥ.	ENGINE SETUP		
	Engine Type	Engine Model	
	No	Six-Cylinder 300	3
	Yes	Number of Engines	
	Yes	- 1	



3. 结束选择之后,选择 Next(下一步)以便继续。

## 显示设置

根据 Engine Setup(发动机设置)屏幕上显示的发动机数量,选择该 VesselView 装置将要显示的发动机。最多可选择四台发 动机。选择 Next(下一步)以便继续。

×

#### 设备设置

在 Device Setup(设备设置)屏幕中,使用旋钮或触摸菜单字段以选择正确的选项。如果使用多台 VesselView 设备,则应确 保为每台装置分配唯一的编号,以免出现数据问题。驾驶盘编号应对应每台 VesselView 装置的位置。通常将主驾驶盘设置为 1 号,而将副驾驶盘设置为 2 号。选择 Next(下一步)以继续。

DEVICE CONFIGURATION	×	- VesselView 识别字段
DEVICE SETUP Unique VesselView ID:	D	- 笃狱盆识别子校
1 (a) Helm ID:		
1 <b>b</b>		
< Previous Next >		
	61523	

#### 单位设置

选择 VesselView 在屏幕上显示数据(速度、距离及容积)时所用的测量单位。后期可修改特定的测量单位。

ų,	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

#### 油箱配置

在油箱设置屏幕中,可指定油箱类型、容量以及油箱名称。百分比列将显示实时油箱容量。选择 Refresh(刷新)按钮可查询 油箱传感器并刷新读数。

未监控的油箱为没有关联传感器的油箱。燃料液位是基于对发动机所用燃料的计算变化的。

选择待自定义的油箱行。

Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79			
PORT 2	88	·		
STBD 1	79			
STBD 2	88			
Unmonitored		Fuel	200.00	

箱体类型包括:燃料箱、油箱、水箱、灰色水箱、黑色水箱、和发电机组。若箱体类型选择发电机组,则发电机组箱体的体积 将不会添加到船舶推进燃料箱的总体积中。

STRD 1 TANK CONFICUENTION		
Tank type		
None		
Tank capacity (gallons)		
0000.00		
Name		
STBD 1		
Inverted sensor		
	ОК	Cano
CONFIGURATION		1
		1
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil Water		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil Water Gray		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil Water Gray Black		

选择 tank type (油箱类型)

使用屏幕软键盘,输入容量。完成输入油箱容量数据后,选择 OK (确定)以关闭软键盘。

通过 VesselView,操作员能转换被监测箱体的体积值。通过此选项可适应发送与所制造的信号发生器相反数据的某些液位信 号发生器,这些信号发生器用于北美地区。

STBD 1 TANK CONFI Tank type			01	00.00	
Fuel	1	2	3	-	
0000.00	4	5	6	+	
Name STBD 1	7	8	9		
	•	0			
Inverted sensor	0	К	Ca	ncel	

油箱位置将塡充 Name(名称)字段。如要更改油箱名称,请选择该字段,使用软键盘来自定义油箱名称。

/AIN	TAN	١K																	e
1	2	T	3	T	4	T	5	T	6	T	7	T	8	T	9	T	0	T	+
Q	T	W	T	E	T	R	T	T	T	γ	T	U	Τ	I	Τ	0	T	P	T
SYM	A		5		D	T	F		G	T	H		J		К	T	L		Enter
ABC	T	Z		X		с		۷	T	В	T	N	Τ	М	T	,			
4									Spi	ace								Τ	+

输入油箱名称后,选择软键盘中的 **Enter**(回车)键以继续转到 Tank Setup(油箱设置)屏幕的下一行油箱。输入所有油箱 自定义数据后,选择下方的 **Refresh**(刷新)按钮。检查所有数据字段的准确性,并选择 **Next**(下一步)以便继续 Setup wizard(设置向导)。

#### 速度设置

在 Speed Setup(速度设置)菜单中,设有三个选项,用于确定 VesselView 获取速度信息的方式。如果船舶配备 GPS,则 下拉菜单将允许选择可用设备。如果船舶配备空速传感器,可选择此选项。如果船舶配备桨轮,则将显示可供选择的下拉选 项。选择速度来源后,选择 **Next**(下一步)以便继续。





下列说明展示了空速管源选项和桨轮源选项。选择向 VesselView 传输速度数据的发动机或驱动装置。



### Active Trim (主动配平)设置

该 Setup Wizard(设置向导)将引导操作员设置和配置 Active Trim(主动配平)。请按照屏幕上的说明执行每个步骤。



选择 Active Trim (主动配平)功能





主配置文件选择屏幕

#### 完成设置向导

选择 **Finish**(完成), 以完成 VesselView 上的 Setup Wizard(设置向导)。在 Finish(完成)屏幕更换为船舶活动屏幕之前, 切勿关闭设备电源。



61530

## 创建屏幕截图

VesselView 可进行全屏截图,然后将其保存以下载至 SD 卡。要对 VesselView 502 和 903 进行截屏,可打开位于 Settings>System(设置>系统)菜单中的 Screen Capture(截屏)选项。双击屏幕区域的顶部边缘,激活截屏功能。要对 VesselView 702 和 703 进行截屏,可同时按下电源按钮和主页按钮。在 VesselView 502 上,双击已打开对话框的标题栏, 或者如果没有已打开的对话框,则双击屏幕标题栏,即可截取屏幕画面。屏幕底端将弹出提示选项卡,包含屏幕捕获的图片编 号。已捕获的屏幕上不会显示该提示选项卡。



VesselView 具有用于存储屏幕截图的内部内存容量。建议将屏幕截图、航点、轨迹和路线等文件备份到 SD 卡或其他外部存 储设备中,并且尽可能保持内部存储器清空。所有的屏幕截图都默认存储在 My Files(我的文件)之下的 Screenshots(屏幕 截图)文件夹中。从装置顶端轻扫屏幕可弹出左侧选项,由此可访问 My Files(我的文件)文件夹。选择 Files(文件)。



打开 My files(我的文件)文件夹并导航至 Screenshots(屏幕截图)文件夹。Screenshots(屏幕截图)文件夹将显示所有 捕获的屏幕截图。可将屏幕截图复制至 SD 卡,以传送至电脑或移动设备。



经选择后,可访问单个屏幕截图。使用文件窗口右侧的 Details(详情)图标,可一次性访问所有屏幕截图。选择该图标可查 看屏幕截图详细信息、复制或删除所有屏幕截图。

ILES	×
– 📑 Memory card - Top	∎٢
4 My files	∎≻
Gribs	E+
▶ Logs	
▶ Screenshots	Þ
transfer	E)
- minupdaters	<b>•</b>
wallpaper	<b>=</b> •
	6147

ILES	×
Gribs	<b>=</b> ,
▶ Eogs	
Screenshots	
-shot001.png	Details
-shot002.png	Copy all
-shot003.png	Delete all
-shot004.png	
-shot005.png	
	614

如果选中单个屏幕截图,会弹出窗口并显示 View(查看), Set as wallpaper(设为壁纸), Copy(复制), Rename(重命名) 及 Delete(删除)选项。选择 Copy(复制), 从 VesselView 下载图片。

1	DETAILS - SHOT001.PNG		_		×	
	Туре		Portable N	letwork Graph	ics image	
	Size		85.3 kB		U	
	Created		05/25/201	7		
	Modified		05/25/201	7		
			12 118 -			E
		94 90 9-	24 250 250 253 250 250 250 250 250 250 250 250 250 250			
Ì	View S wal	et as Ipaper	Сору	Rename	Delete	
	-shot003.png					

61479

将 SD 卡加载至 VesselView 中,选择 Memory card(存储卡)作为文件的目标位置,然后选择 OK(确认)。选择右上角的 X 按钮以关闭窗口。该操作会使您返回 Screenshots(屏幕截图)文件夹。按照以上程序下载其他图片。

COPY FILE	×
Select destination to copy "shot001.png"	
Memory card - Top	j
My files	
	OK Cancel
	61480

### 数据源设置

#### 数据来源

要设置数据来源,请选择屏幕顶端的 HOME(主页)选项卡。

打开所有发动机上的所有产品和按键,以确保可以检测到所有数据生成源。打开 System Controls(系统控制)窗口。从装置 顶端轻扫屏幕可弹出 System Controls(系统控制)窗口。选择 Settings(设置)动态砖。选择屏幕左侧的 Network(网络) 选项。选择来源......。

SETTINGS		×
😥 Mercury	Info	
Tracks and Trins	Device Name	
🔔 Alarms	Sources	
	Device list	
Units	Diagnostics	
(•)) Wireless	Bridge configuration	
P Notwork	SimNet Groups	
Network	Damping	
Wessels	Calibration	۲
		6153

VesselView 将显示数据产生设备的众多来源。如要对船舶上的检测设备进行一般查询操作,请选择列表顶端的 Auto Select (自动选择)选项。

Auto Select			X
Compass	5 F	Info	
Navigation	•	Device Name	
Position	•	Sources	
Apparent wind	•	Device list	
True wind	•	Diagnostics	
Boat speed	•	Bridge configuration	
Sea temp	•	SimNet Groups	
Distance log	•	Damping	
Denth		Calibration	•
			6153

自动选择将搜索网络并编制一份列表,列表包含所有在自动选择过程中检测到的设备。进度条完成后,可以通过选择屏幕右上 角的 X 关闭 Setting(设置)菜单。

111062		/ ×
	Info	
Track AUTO SE		
Alarn -	Position	-
Units	VVLM SmartCraft Gateway [007004#]	
((•) Wirel	Cancel	
	SimNet Groups	
	Damping	
	Calibration	

## 放大数据屏幕

如要放大 VesselView 主屏幕上的任意数据字段,请先选择该字段。



61725

可在屏幕上以中等字号显示数据。



再次选择数据信息字段,将会以全屏显示所选数据。远距离查看屏幕时,该功能尤为有效;例如,从辅助操纵杆位置浏览屏幕 时。选择 X 后,VesselView 将返回至主导航屏幕。



## 工具栏

要激活工具栏,请从显示屏顶滑向屏幕区域顶端。然后将会弹出 System Controls(系统控制)窗口。选择工具栏动态砖,激 活工具栏。


Instrument(工具)栏位于显示屏右侧。Instrument(工具)栏包含位于多个动态砖中的文本和数值数据。操作员可更改 Instrument(工具)栏中的各个动态砖。还设有行船方式选项,会将对您行船方式有用的信息填入到数据动态砖中。 您可以配置 Instrument(工具)栏,使其显示一栏或两栏。如果您指定显示两栏,可以选择 Animate(动画)复选框,设置成 自动交替两栏。此外,还可以选择显示工具栏数据的时长。



使用菜单选择一栏或两栏的预定义活动。选择活动栏后,该栏上会显示预定义的工具。

注意:只会关闭当前页面的 Instrument (工具) 栏。

打开/关闭 Instrument (工具)栏

- 1. 选择 Instrument (工具)栏以便将其激活。
- 2. 选择 MENU (菜单) 按钮, 打开菜单。
- 3. 选择 Bar 1 (第 1 栏) 或 Bar 2 (第 2 栏), 然后选择预定义的活动栏。
- 编辑 Instrument (工具) 栏的内容
- 1. 选择 Instrument (工具)栏以便将其激活。
- 2. 选择 MENU (菜单) 按钮, 打开菜单。
- 3. 选择 Edit (编辑) 按钮更改工具仪表, 然后选择您要更改的仪表。
- 4. 在 Choose Data (选择数据)对话框中,选择您希望显示的内容。
- 5. 选择 Menu (菜单), 然后选择 Finish editing (完成编辑), 以保存更改。

# 发动机数据选择

VesselView 具有发动机数据选择功能,可通过按住屏幕中心 Mercury M-logo 的方式进行访问。





## 章节 2 - 初始启动屏幕和设置向导

VesselView 将在显示屏上显示包含当前检查或者激活的所有发动机参数的屏幕。按住所显示的任一行发动机数据,将弹出可 用发动机数据项的文件菜单。操作员可通过选择条目将其打开或关闭。选中复选框表示将显示数据,未选中复选框的话,将从 VesselView 显示的数据中删除相应的数据。

		ENGINE			
					$\times$
		Р	S		
UTOPILO	RPM	550	550	rpm	
A	Coolant Temp	140	140	°F	
CONTROL	Coolant Pressure	10	10	PSI	
VESSEL	Oil Pressure	41	41	PSI	
IRV	Fuel Flow	10	10	gal/hr	
MERCU	Boost Pressu	0	0	PSI	

选择发动机数据项



轻触以打开或关闭数据项

63925

## 章节 2 - 初始启动屏幕和设置向导

根据 Setup Wizard(设置向导)过程中输入的船舶动力机组,某些项目可能不会显示任何实时数据,因为发动机没有使用或 传输这些数据。例如:柴油舷内发动机会传输涡轮增压器的增压,而 MerCruiser 燃气发动机则不会,因为它没有涡轮增压器。

	ENGINE		
СН	100SE DATA (5/6)	×	$\times$
RPI	Engine Boost Pressure	■> ■>	1
Cor	- ✓ Fuel Rate - ✓ Oil Pressure	∎, SI ∎,	

未选中的项将不会显示数据

# 注意:

# 章节3-功能与操作

# 目录

发动机计划维护	36 主配平配置文件曲线	
智能牵引模式	37 主配平配置文件曲线重叠	
智能牵引	37 SkyHook 51	
特性	37 概述	2
禁用智能牵引	41 VesselView 和 Design 2 操控杆	J
巡航控制模式	41 功能	
巡航控制	41 SkyHook 51	
激活巡航控制模式	41 航向	
转速控制模式	43 启用自动航向 53	
拖钓控制装置	43 路线	
主动配平	46 支持 SkyHook 高级功能的 VesselView 设备 56	
要求	46 高级功能	
Active Trim(主动配平)简介	47 航向调整 56	
工作方式	47 BowHook 56	
GPS	47 DriftHook 56	
浅水运行	48 购买 SkyHook 高级功能	
拖船位置和主动配平	48 航向调整 57	
设置和配置	48 DriftHook	
配置说明	48 BowHook 58	
配置程序	48	

# 维护

## 发动机计划维护

如果系统扫描期间检测到维护提醒,屏幕左下角的 Mercury 选项卡将显示为蓝色。依据常识保护您的设备,定期检查发动机 机油,最好在每次使用前都检查一下。

完全达到计划维护时间时,启动扫描后将弹出维护提醒。操作员可关闭弹窗,但是每次接通时都会显示维护提醒。确认维护提 醒将重置 VesselView 中的维护时间框架。如需访问有关计划维护的具体信息,可依据下列说明导航至维护描述文本信息。用 户可随时查看维护条以关注完成状态。您可以借此预约经销商(如船主不进行维修)。

选择屏幕左下角的 Mercury 选项卡。



选择 More (更多)选项。



在计划维修前,如需查看剩余时间,可选择 MAINTENANCE LIFE(维修寿命)选项。进度条的蓝色部分越多,表示距离计划 维护的时间越近。



#### 维修寿命

# 智能牵引模式

## 智能牵引

智能牵引是一款简单易用的程序,用于管理牵引滑水板、滑水轮胎或各种水上运动设备的加速度和目标速度。智能牵引可以免 除加速问题的推测,如启动速度过快、过多超速、减速以及匀速目标问题。选择配置文件,选择启用,将控制手柄切换为全油 门,剩下的工作都可交给智能牵引完成。

在 Smart Tow(智能牵引)屏幕上可以选择、设置和修改智能牵引功能。当智能牵引启用并执行启动序列时,启动图表点处 于动态模式。该点会沿启动路径移动,显示系统正在执行哪一步启动序列。



61785

除非船只安装有 GPS 并连接到控制局域网,否则 Smart Tow(智能牵引)便以发动机转速为基础。在船只包含 GPS 的情况 下,可以针对 Smart Tow(智能牵引)控制选项选择速度目标或发动机转速目标。您还可以创建自定义启动配置文件。

#### 特性

智能牵引利用用户选择的数据区域和页脚部分,允许用户调整设置。通过触摸或滑动操作,在选择框字段之间移动。可以在页 脚部分保存或退出,以及启用或禁用智能牵引操作。位于数据区域页脚中的项目,需要触摸选取或使用旋钮标记并选择。 智能牵引提供五种工厂预设的启动配置文件,操作员也可以创建新的自定义启动配置文件。船艇人员对水上运动设备的了解程 度参差不齐时,自定义配置文件尤为有用。操作员可以为富有经验的滑水者创建更加激进的启动序列,为儿童或滑水轮胎创建 较温和的启动序列。



63947



一个配置文件有五个选择字段。使用旋钮或触摸操作,更改配置文件选择。

- 转速和速度。操作员可以通过选择数据屏幕区域来调整转速或速度。
- Ramp(斜升)是船舶到达设定点花费的时间。
- Overshoot(超量)是船舶超过设定点的百分比。

• Time(时间)是指船艇速度超出选定速度的持长。

5il	00:00:14 19.7 ft
My profiles	×
PROFILE 1	PROFILE 1
PROFILE 2	Г. Г. Р. М. С.
PROFILE 3	
PROFILE 4	
PROFILE 5	
Add profile	
	1500 11.5 RPM 11.5 Speed mpt 1.0 Ramp 0 Overshoot % 0.0 Time sec
	Use
	61787

创建配置文件的五个选择字段

如要创建新配置文件,请选择 Add(添加)配置文件。



使用屏幕上的软键盘为新启动配置文件命名。

l rofile nar	ne							0	0:00:0	)4 1	9.7 ft								
iter new pr	ofile r	name																	
New P	rof	ile	>																6
						_							_						
1	2	1	3	Τ	4	Ι	5	Τ	6	Τ	7		8	T	9	Τ	0	Τ	+
Q	T	W		E		R		T	T	Ŷ		U		1	T	0		P	
	A		5		D		F		G		Н		J		K		ι		Enter
ABC	Τ	Z		X		C	T	۷	T	В	T	N	Τ	М	Τ	,			
							-		Sp	ace	-		-					T	+

61789

在 New Profile(新配置文件)屏幕中,操作员可以编辑五个选择字段。编辑完所有选择字段后,选择 Use(使用)按钮以使 用新智能牵引启动配置文件。



Use(使用)按钮

如要激活任何意智能牵引启动配置文件。请选择 Enable(启用)选项,并将油门杆切换至全油门前进。智能牵引将处理剩下 的事项。



## 禁用智能牵引

如要退出智能牵引,必须先选择 Disable(禁用)。VesselView 将把油门控制交还给操作员。智能牵引启用时,将油门杆移到 低于速度目标的任何位置都可降低船舶的速度,但船舶的极速不会超过目标速度。



# 巡航控制模式

## 巡航控制

巡航功能可允许操作员选择设定点和调整数值,以保证船舶保持特定速度或船艇发动机保持在特定转速。

- 除非船只将 Mercury Marine GPS 整合到了控制局域网中,否则巡航便以转速为基础。
- 如果船只配备有 Mercury Marine GPS,默认设置就是船速。
- 操作员可以选择基于转速或基于速度的设定点。可在 Settings(设置)菜单中更改巡航类型选项。
  注意:可将远程控制杆挂至空挡,来禁用巡航控制。

#### 激活巡航控制模式

如要激活巡航自动驾驶选项,请选择屏幕左侧的 Vessel Control(船舶控制)选项卡。



在 Vessel Control (船舶控制)栏中选择 Cruise Control (巡航控制)动态砖。

选择上或下箭头来达到所需速度。



VESSEL CONTROL CRUISE 18 MPH Adjust Speed Value Enable 61769

设置好所需巡航速度后,在巡航栏中选择 Enable(启用)动态砖。将远程控制手柄挂至前进档位,并将手柄挂至全油门档位。 VesselView 将加速至操作员所选的设定点。



90-8M0138440 zho 七月 2017

巡航激活后,Vessel Control(船舶控制)选项卡将变为橙色,警示操作员船舶当前处于自动驾驶模式。



可将远程控制手柄挂至空挡或在 Cruise Control(巡航控制)栏底部选择 Disable(禁用)动态砖,取消巡航控制模式。如要 访问 Disable(禁用)动态砖,请在屏幕左侧选择 Vessel Control(船舶控制)选项卡,会弹出 Cruise Control(巡航控制) 栏和 Disable(禁用)选项。

# 转速控制模式

# 拖钓控制装置

转速范围随动力组件变化,但所有发动机或舷外机的最大转速皆为 1000 RPM。 如要激活转速控制,请选择屏幕左侧的 Vessel Control(船舶控制)选项卡。 在 Vessel Control(船舶控制)栏中选择 Troll Control(转速控制)动态砖。



61758

船舶必须在档上,油门必须为怠速。如果船舶未能满足以上条件,警报图标和随附文本信息将指示操作员如何调出 Troll Control(转速控制)。



满足档位和油门条件后,Vessel Control(船舶控制)栏将显示 Troll Control(转速控制)选项。选中最小或最大转速时,相 对应的增加或降低箭头会变灰。选择屏幕上的 + 或 - 图标来调整转速值。



选中所需的转速后,选择 Enable(启用)动态砖。这将启用转速控制,发动机将升至设定转速。



Enable(启用)动态砖将变为橙色的 Disable(禁用)字样。Vessel Control(船舶控制)选项卡将变为橙色,并显示警报标 志和 Troll Active(转速控制激活)文本。



Troll Control(转速控制)运行时,可在不影响 Troll Control(转速控制)自动驾驶功能的前提下,将 Vessel Control(船舶控 制)栏最小化。选择 Vessel Control(船舶控制)左上角的箭头,将该栏最小化。





主屏幕恢复正常大小,屏幕左侧的 Troll Active(转速控制激活)选项卡变为橙色。

如要禁用转速控制,可选择 Troll Active(转速控制激活)选项卡,会显示 Troll Control(转速控制)选项栏。选择 Disable (禁用), 将 Troll Control(转速控制)关闭。



# 主动配平

## 要求

要在 VesselView 上运行 Active Trim(主动配平), VesselView Link 软件的版本必须为 2 或更高的版本。请参阅**第 6 节 – 如 何更新 VesselView Link 模块软件。**  要运行 Active Trim(主动配平)功能,您的船舶可能需要配置额外的硬件。有关所需硬件的信息,请联系您的授权 Mercury Marine 经销商。

VVI M VesselView	00:00:12 19.7 ft Link Multi – Device Information	×
Device: Name:	VVLM VesselView Link Multi	
Manufacturer: Software Ver: Model:	Mercurv 01000_E 2.0.53.3.70	
Address: S/N: Instance:	2 007002# 0	
Status:	ОК	Configure
		Data
		6314

#### VesselView Link 软件版本位置

## Active Trim (主动配平) 简介

Active Trim 是 Mercury Marine 获得专利的基于 GPS 的自动配平系统。该系统直观易懂,可以解放您的双手,针对工作条件 变化不断调整发动机或驱动的配平,以提高发动机性能、燃油经济性,并使操作更简单。精确响应船艇操作,带来更好的整体 驾驶体验。使用 Active Trim 不需要专门的配平发动机或驱动器的知识。

- 随着船艇的加速,将对发动机或驱动器进行向外配平。
- 例如,当船艇减速时,例如转弯时,发动机或驱动装置向内配平。
- 可以随时通过使用常规的手动配平按钮来超控 Active Trim。
- Active Trim 使得船艇操作员可以补偿船艇载荷的变化、驾驶员偏好和天气条件的变化,同时保持完全的自动控制。

#### 工作方式

Active Trim 系统有四种工作模式:



**1.怠速速度** 保持现有配平位置。

3.滑行速度

**2.加速度(启动速度)** 将发动机或驱动器收起,以最大限度减少船首升高并提高时间与平面的关系。

根据 GPS 速度大幅度配平发动机或驱动器,以保持最有效的运行态度。



61899

**4.超控** 当船艇操作员使用手动配平时,Active Trim 系统立即被停止,将完全控制权返回到操作员。

在船艇启动时,Active Trim 恢复到上一次关闭时的开/关状态。例如,如果 Active Trim 在上次关闭时处于打开状态,则将在 下次启动时打开。

#### GPS

Active Trim(主动配平)使用 GPS 信号来确定船舶速度。在 GPS 装置获取信号之前,Active Trim(主动配平)系统不会自动控制配平。

#### 浅水运行

Active Trim 不能检测水深,不会在浅水区自动配平。船艇操作员需要通过手动配平发动机或驱动器或按下 OFF(关)按钮, 来超控 Active Trim。

### 拖船位置和主动配平



将发动机或驱动器放置在拖船位置(超过已调整配平范围的 50% 以上), 防止 Active Trim(主动配平)投入运行。在任何时候,将发动机或驱动器配平调整到其正常范围以上,以便在浅水航行、船艇从拖船上下水、或者将船艇装载到拖船上等等,则必须在 Active Trim(主动配平)运行之前手动向下配平。此安全功能旨在防止发动机或驱动器自动向下配平和击打物体。

### 设置和配置

#### 配置说明

重要事项: 务必为 Active Trim(主动配平)配置一个主配置文件,以便操作员选择具有额外配平的可调整配置文件。也就是 说,切勿选择会产生可调整配平配置文件 1 中的正常操作的主配置文件。这样将确保操作员能始终让船头向下,保持在正确 的跃水位置,而不必手动调整发动机或驱动器。

#### 配置程序



Active Trim(主动配平)的配置在 Setup Wizard(设置向导)中完成。如要访问 Active Trim(主动配平)设置,直接进入: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim**(设置>Mercury>发动机>主动配平), 并遵循屏幕上的说明进行操作。 该 Setup Wizard(设置向导)将引导操作员设置和配置 Active Trim(主动配平)。请按照屏幕上的说明执行每个步骤。

DEVICE CONFIGURATION	×
ACTIVE TRIM SETUP Does the boat have an Active Trim module?	
•No	

选择 Active Trim(主动配平)功能

VesselView 将搜索网络查找 Vessel Control Module(船舶控制模块)。如果 Vessel Control Module(船舶控制模块)不是最 新软件,或者在网络上无法找到,Active Trim(主动配平)设置将不允许操作员继续。

ACTIVE TH Active Tri		
	থাM SETUP m is online and ready for config	guration.
< Previous	Next>	
		640
	Active Trim(主动i	配平)激活屏幕
EVICE CONFIGURA	TION	×
ACTIVE TH Trim the seconds a "NEXT."	UM SETUP - TRIM DOWN ADAPT engine or sterndrive to the full o after the engine or sterndrive re	Sown position and hold the switch for five aches the full down position. Then press
Note: The asserted Module v	e Active Trim Module needs to s and trim position sensor readin vill save the value on it's own al	ee the trim button on the control handle ig not changing for 2 seconds. The Active Trim fter the two seconds.
Desidence	Next >	
< Previous		640
< Previous		·
< Previous	向下调整迂	〔应屏幕
< Previous	向下调整逻	适应屏幕 
CPIEVIOUS	向下调整迂 TION XIM SETUP - TRIM UP ADAPT	适应屏幕 
EVICE CONFIGURA ACTIVE TH Trim the trim up s ((trailer) p	向下调整迂 TION NM SETUP - TRIM UP ADAPT engine or sterndrive to the full o witch for five seconds after the iosition. Then press "NEXT." Tri	丘应屏幕 up (trailer) position and continue to hold the engine or sterndrive reaches the full up m down to a running position when finished.
evice configura ACTIVE IF Trim the trim up s (trailer) p Note: Th asserted Module v	向下调整证 TION RIM SETUP - TRIM UP ADAPT engine or sterndrive to the full u witch for five seconds after the wosition. Then press "NEXT." Tri e Active Trim Module needs to s and trim position sensor readin vill save the value on it's own at	f 应 屏幕 up (trailer) position and continue to hold the engine or sterndrive reaches the full up m down to a running position when finished. ee the trim button on the control handle g not changing for 2 seconds. The Active Trim fter the two seconds.
evice configura ACTIVE IT Trim the trim up s (trailer) p Note: The asserted Module v	向下调整证 TION RIM SETUP - TRIM UP ADAPT engine or sterndrive to the full o witch for five seconds after the wosition. Then press "NEXT." Tri e Active Trim Module needs to s and trim position sensor readin will save the value on it's own at	的原幕 up (trailer) position and continue to hold the engine or sterndrive reaches the full up m down to a running position when finished. ee the trim button on the control handle g not changing for 2 seconds. The Active Trim fter the two seconds.
evice configurat ACTIVE TH Trim the trim up s (trailer) p Note: Th asserted Module v	向下调整起 TION RIM SETUP - TRIM UP ADAPT engine or sterndrive to the full of witch for five seconds after the vosition. Then press "NEXT." Tri e Active Trim Module needs to s and trim position sensor readin vill save the value on it's own at	的原幕 up (trailer) position and continue to hold the engine or sterndrive reaches the full up m down to a running position when finished. ee the trim button on the control handle g not changing for 2 seconds. The Active Trim fter the two seconds.

ACTIVE TRIM SETUP - MAJOR PROFILE SELECTION. Please select a Major Profile for Active Trim. A higher number will trim more aggressively (i.e. will trim more are lower speed). The major profile becomes the average of the running profile. The running profile can be adjusted when underway to fine tune the vessel attitude. To find the best major profile for your vessel, the boat should be run at cruising speeds. Current major profile: 3 Increase Decrease	DEVICE CONFIGURAT	ION
Current major profile: 3 Increase Decrease	ACTIVE TR Please se aggressiv average o fine tune should be	IM SETUP - MAJOR PROFILE SELECTION. ect a Major Profile for Active Trim. A higher number will trim more ely (i.e. will trim more are lower speed). The major profile becomes the f the running profile. The running profile can be adjusted when underway to the vessel attitude. To find the best major profile for your vessel, the boat run at cruising speeds.
	Current m	ajor profile: 3 Increase Decrease

#### 主配置文件选择屏幕

## 配平配置文件概览

#### 主配平配置文件曲线

Active Trim(主动配平)可配置成五个独特的主要配平配置文件中的任意一个。下图显示了这五个文件中配平角度与船舶速度 之间关系曲线的差异。

64009

如要访问 Active Trim(主动配平)配置文件设置,请导航到:**Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim**(设置>Mercury>发动 机>主动配平)。这将使装置返回到 Setup Wizard(设置向导),可以修改配置文件。



为 Active Trim(主动配平)系统配置主配平配置文件,该文件应为正常运行条件下最适合各船舶与动力机组组合的配置文件。 前面示例中所示的各个主配置文件曲线,表示更广泛的可调配平配置文件的默认中间设置(可调配平配置文件 3)。每个主配 平配置文件都具有五个用户可调的配平配置文件,以便操作员在船舶运行过程中微调配平曲线,以及补偿环境条件或船舶装载 的差异。

所选主要配平配置文件的上限等于用户可调的配平配置文件 5.下限等于用户可调的配平配置文件 1.

#### 主配平配置文件曲线重叠

五个主配平配置文件的范围相互重叠。将主配置文件 4 和 3 (第一个图形)的配平曲线范围放在单个图形上,可看到大范围的 重叠。主配平配置文件 3 的上限大于主配置文件 4 的下限,因此,有一部分的配平曲线范围是两个配置文件共享的。实际上, 这意味着在配置系统的条件下,细微的变化不会转化为系统性能的大幅变化。



主配平配置文件的重叠示例;实际重叠会有所不 同

- a- 主配置文件 4 的上限
- **b** 主配置文件 4 的下限
- C-区域(c)加上(g)等于主配置文件4的全部 范围
- d- 主配置文件 3 的上限
- e- 主配置文件 3 的下限
- f- 区域(f)加上(g)等于主配置文件3的全部 范围
- g- 主配置文件 4 和 3 的范围重叠

# **SkyHook**

#### 概述

SkyHook 是操控杆的一种功能。SkyHook 会使船舶在水面上保持特定的 GPS 位置。SkyHook 将实现发动机或驱动器在多个 方向和速度上的组合,以便补偿风和水流对船舶的影响。在等待穿过桥洞或等待通行时,这一功能尤为有用。当激活时, SkyHook 接管并保持船舶的位置。

#### VesselView 和 Design 2 操控杆

VesselView 显示屛上的功能选项卡和 Design 2 操控杆上的按钮,设计用于激活所有的航向变更、路线安排以及所有的 SkyHook 功能。例如,( a ) 航向可以使用操控杆来控制,VesselView 可用于通过 SkyHook 自动驾驶菜单中的屏幕选项卡做 出调整。同样,操控杆或 VesselView 可用于让功能待机或停用。



- a Heading (航向)功能
- **b** Route(路线)功能
- **c** SkyHook 功能

### 功能

#### SkyHook

选择 SkyHook 时,会弹出警告窗口,提醒操作员去确认船舶附近没有人游泳。要确认此消息,可选择 **Continue**(继续)按 钮。

除非操控杆和控制杆处于空挡位置,否则,SkyHook 不会启用。

在启用(激活)SkyHook 之前,操作员必须:

### 章节 3 - 功能与操作

- 1. 告知乘客 SkyHook 如何运行,让乘客远离水面、远离游泳平台和登船梯,以及对船位的任何突然变化保持警惕。
- 2. 告知乘客船上可能安装的任何声音或视觉警告系统,以及它们何时会激活。
- 3. 查看周围,确保船后或附近水域没有人。

在启用(激活)SkyHook 之后,操作员必须:

- 1. 继续掌舵,并保持警惕。
- 2. 如果有人下水或者从水中接近船舶,应停用(去激活)SkyHook.

#### ▲ 警告

旋转的螺旋桨、航行的船艇,或是安装在船艇上的设备,都有可能造成水中人员的伤亡。在运行 Skyhook 时,螺旋桨的旋 转和船艇的移动维持船艇的位置。无论何时,只要船艇附近有人出现,都要立即停止发动机。



#### SkyHook 激活警告



SkyHook 将保持启用状态,直至操作员取消该功能。在 SkyHook 仍处于启用状态时,可将 SkyHook 数据面板最小化。屏幕 上将继续显示文字消息,以提醒操作员。

SkyHook 激活



数据面板最小化,SkyHook 激活

#### 航向

通过自动航向功能,船舶航行时可自动保持罗盘航向。

#### 启用自动航向

- 1. 确保右舷发动机钥匙开关处于运行位置。
- 将至少一个运行中的发动机置于前进挡。
  注意: ERC 杆位于空挡或倒挡位置时,自动航向功能无法使用。
- 3. 将船舶转向到所需的罗盘航向。
- 4. 启用 Heading (航向)。
- 5. 航向调节可在屏幕上完成,增量为 1°和 10°.



63958

#### 路线

▲ 警告 应避免严重伤害或死亡。船舶操作粗心会导致与其它船只、障碍物、游泳者或水下地形发生碰撞。自动驾驶仪可按预设航线 进行导航,但不会对船舶附近的危险自动作出反应。操作人员必须继续掌舵,随时准备躲避危险,并警告乘客航向会改变。

路线模式允许船舶自动导航到一个特定的或一系列航点,称作航点路线。该功能适用于没有水线以上和以下障碍物干扰的开放 水域。

使用如下图所示的示例路线:

- 航点显示在到达圈(数字方框周围的虚线圈)内标有数字的方框中。
- 航点1和2之间出现危险。如果这些航点用于该路线,自动驾驶仪将尝试避开危险。船长有责任选择避开所有危险的航点。
- 航点 4 与航点 3 过于靠近,不能用于相同的路线。航点之间必须保持足够的间隔,以使到达圈不会相交。
- 虚线表示了一个包括航点1、2和3的路线。自动驾驶系统将尝试按此路线导航。船长有责任确保路线不包含任何危险, 并在航行过程中保持警惕。



45127

路线模式激活且船舶开始运行时:

- 操作员必须始终保持掌舵状态。该功能设计并不能实现船舶无人操作。
- 切勿将路线模式用作唯一的导航源。

#### 重要事项:路线模式只能用于 Mercury Marine 认可的海图标绘仪。

到达半径必须设置为 0.05 海里或以下。有关详细信息,请参阅海图标绘仪的用户手册。

该功能的准确性受环境条件和不正确使用的影响。在使用跟踪航点和航点排序功能时,应遵循下列信息。

航点数据 — 距离设置						
航点之间	大于 1.0 海里 (1.15 英里)					
到达警报	不小于 0.1 海里 (0.12 英里)					

#### 重要事项: 在到达标绘的航点时,路线模式将自动改变船舶的方向。

如需启用路线模式:

- 1. 打开海图标绘仪,选择要追踪航行的航点路线。
- 2. 将至少一个 ERC 杆置于前进挡。如果两根杆都处于空挡或倒挡,则路线模式无法使用。
- 3. 将船舶手动转向到第一航点的方向,并持续保持在一个安全的速度运行。

#### ▲ 注意事项

高速运行时,应避免意外转向造成伤害。在船上启用 Track Waypoint(航点追踪)或 Waypoint Sequence(航点序列)模式,可能会导致船舶发生急转弯。在启用这些自动驾驶功能之前,确认下一个航点的方向。如果以 Waypoint Sequence(航 点序列)模式运行,当到达航点时应准备采取适当的行动。

- 4. 在屏幕上选择路线选项卡。
  - VesselView 会发出哔哔声,提示操作员路线模式可运行。
    注意:如果未启用路线模式,两个喇叭都会发出哔哔声。
  - 自动驾驶仪可追踪海图标绘仪航线上的第一个航点。
- 5. VesselView 在所有航点都会发出哔哔声。
- 如果您处于海图标绘仪设置的航点到达区,路线模式会告知自动驾驶模块:可以继续到下一个航点。航点序列模式用作航 点确认功能,并且当处于该区域内时自动驾驶仪将发出哔哔声。
- 7. 如果您不在之前设置的航点到达区,路线模式将对路线中的航点进行自动排序。确认您能理解弹出警告中所示的信息。



航线改变警告屏幕

 保持警惕。船舶在此模式下会自动转向。您必须要确定船舶进入一个航点到达区时是否可以安全转向。告知乘客船舶将 自动转向,以便乘客做好准备。



13.1 12.7 Volts AUTOPILOT Close Auto Pilot - Route Active 1 D 1 ٩. ٦ 5 6  $\mathbf{n}$ 59 2020 2030 RPM 79 GAL 39 MPH Stanoi 63962



.... 13.2 12.9 Volts AUTOPILOT Back 111 111 6 œ 0 0 RPM RPM ٥ ٥ Heading N Drifthook 79 GAL 0 MPH Bowhook

63965

# 支持 SkyHook 高级功能的 VesselView 设备

从 2017 年 5 月下旬开始,SkyHook 高级功能可作为可下载内容 (DLC) 在 GoFree 商店购买。这些功能需要 Mercury 最新的 操控杆系统,以及基本的 VesselView 703 设备。在 2017 年下半年软件更新后,船员们可以购买用于 VesselView 502、 VesselView 702 以及兼容的 Lowrance 和 Simrad 显示屏的 SkyHook 高级功能。操控杆系统上的电子控制模块可能需要通 过 Mercury 认证的经销商更新固件,以便利用这些高级功能。可通过下列链接购买高级功能:<u>https://gofreemarine.com/</u> products/mercury/.



Mercury Design 2 操控杆

## 高级功能

SkyHook 高级功能只能用于配有兼容的 Mercury 操控杆的船舶。

在使用 SkyHook 时,下列功能可用于增强对船舶的定位控制。

#### 航向调整

在 SkyHook 激活时,Heading Adjust(航向调节)可使操控杆操作员以 1° 和 10° 的增量调节航向锁,从而更加精确地控制船 舶。

#### **BowHook**

BowHook 可用于解锁航向并保持位置,从而无论是什么风向和水流方向,船舶都能保持航向。此功能在不需要锁定航向时很 有用。

#### DriftHook

DriftHook 使操作员可保持航向并解锁船舶的位置,从而让船舶随风和水流漂移。结合 Heading Adjust(航向调节)模式后, 当船舶漂移时,可按 1° 和 10° 的增量进行调节。

SkyHook 高级功能、航向和路线功能与独立的自动驾驶仪的相应功能相同。唯一的区别在于这些功能可以在 SkyHook 模式下 使用。在 Heading Adjust(航向调节)模式下,也可按 1° 和 10° 的增量调节船舶方向。在 Route(路线)模式下,可更改航 点和目的地。

### 购买 SkyHook 高级功能

可通过下列链接购买高级功能:https://gofreemarine.com/products/mercury/.购买时,应遵循网站上的说明。



购买完成后,操作员会收到激活码。该激活码可输入 VesselView 中。



解锁码输入屏幕

#### 航向调整

在 SkyHook 激活时,Heading Adjust(航向调节)可使操控杆操作员以 1° 和 10° 的增量调节航向锁,从而更加精确地控制船 舶。

在菜单选项卡中,选择 Heading Adjust (航向调节)选项。



63970

SkyHook 在 Heading Adjust (航向调节)模式下激活

通过屏幕上的 Heading Adjust ( 航向调节 ) 选项卡,以 1° 和 10° 的增量调节航向。



#### DriftHook

保持航向并解锁船舶的位置,从而让船舶随风和水流漂移。结合 Heading Adjust(航向调节)模式后,当船舶漂移时,可按 1° 和 10° 的增量进行调节。

在菜单选项卡中,选择 DriftHook 选项。

将会出现警告窗口,提示游泳者并清空船舶周围区域内物品,以避免螺旋桨造成伤害。只有在操作员确认看见此警告并选择继续后,DriftHook 才会激活。

#### ▲ 警告 旋转的螺旋桨、航行的船艇,或是安装在船艇上的设备,都有可能造成水中人员的伤亡。在运行 Skyhook 时,螺旋桨的旋 转和船艇的移动维持船艇的位置。无论何时,只要船艇附近有人出现,都要立即停止发动机。



螺旋桨伤害危险警告



SkyHook 在 DriftHook 模式启用时激活

#### **BowHook**

解锁航向并保持位置,从而无论是什么风向和水流方向,船舶都能保持航向。在不需要锁定航向时很有用。 在菜单选项卡中,选择 BowHook 选项。



63978

屏幕左侧的高级功能菜单栏

屏幕上将弹出螺旋桨伤害危险的警告。

▲ 警告 旋转的螺旋桨、航行的船艇,或是安装在船艇上的设备,都有可能造成水中人员的伤亡。在运行 Skyhook 时,螺旋桨的旋 转和船艇的移动维持船艇的位置。无论何时,只要船艇附近有人出现,都要立即停止发动机。



BowHook 激活

注意:

# 章节 4 - 设置和校准

# 目录

6置激活	. 62	自动驾驶仪导航提示79	9
激活设置菜单	. 62	海水温度	0
Touch Lock(触控锁)	. 63	发动机设置 80	0
系统设置	. 64	发动机显示80	0
导航至 Settings(设置)菜单	. 64	发动机型号81	1
驾驶盘和设备位置	65	限制范围	2
设置向导	. 65	受支持的数据83	3
模拟	. 66	巡航/智能牵引类型85	5.
份舶设置	. 66	纵倾	5
舵片	. 66	EasyLink 设置	6
液箱	. 68	EasyLink 仪表集成86	6
速度	. 70	警报	8
转向装置	. 73	警报设置88	8
船舶控制	. 75	个性化文件	8
已安装摄像头	. 76	出口88	8
发电机组启用	. 76	导入90	0
自动驾驶已启用	. 78	触摸屏校准	1
维护通知	. 79		

# 设置激活

## 激活设置菜单

轻触 Home(主页)屏幕中左上角的设置图标,将弹出 System Controls(系统控制)窗口。系统控制窗口内是 Settings(设置)动态砖。



**a**- 设置图标

63275

从屏幕顶部垂直往下滑动,将弹出 System Controls(系统控制)窗口。在这里,选择 Settings(设置)动态砖。



System Controls(系统控制)窗口

# Touch Lock(触控锁)

Touch Lock(触控锁)是一种允许操作员锁定屏幕的功能,以免意外触摸或滑动动作使页面发生变化。Touch Lock(触控锁) 启用时,可使用旋钮和面板按钮来操纵 VesselView.



如果屏幕不响应触控,可能是无意中激活了 Touch Lock(触控锁)。要使 VesselView 恢复正常运行,应使用旋钮打开 Home (主页)屏幕,然后在屏幕右下角选择 Power(电源)图标。使用旋钮切换屏幕上的各个元素,直至 Power(电源)图标点 亮。按下电源键,恢复屏幕触摸功能。







支持触摸的屏幕消息 — 按下电源键,启用触摸

# 系统设置

# 导航至 Settings (设置) 菜单

可使用 Settings(设置)菜单,随时更改任意设置。可点击屏幕或使用旋钮,浏览所有下拉和弹出菜单。

可从屏幕以外向下滑至屏幕上部,进入 Settings( 设置 )菜单。然后将会弹出 System Controls( 系统控制 )窗口。选择 Settings (设置)动态砖。菜单将出现在屏幕左侧。从选项列表中选择 Mercury。将显示 VesselView 设置窗口(该窗口由 MFD 侧的 Mercury 控制 )。



# 驾驶盘和设备位置

在 System Settings(系统设置)菜单中,操作员可定义 VesselView 设备的位置和数量。船舶安装多个 VesselView 时,此功 能尤为重要。分配唯一的驾驶盘位置和设备数量,可防止经过控制网络的通讯所产生的错误。

SETTINGS	19.7ft	×
Helm 1, Device 1.		•
Setup wizard		•
Simulate		•
	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
🛃 Fuel	Personality file	•
🧭 Mercury		
Tracks and Trips		61656

## 设置向导

第2节中包含有关设置向导的详细信息。可通过本菜单进入程序,随时更改设置向导。

SETTINGS	19.7ft	×
Helm 1. Device 1.		•
Setup wizard	)	•
Simulate		•
	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
🛃 Fuel	Personality file	+
😥 Mercury		
Tracks and Trips		

61657

## 模拟

模拟用于经销商级别,以向顾客展示显示屏的显示特性。装置处于 Simulate(模拟)模式时,显示的数据不能用作导航信息。 模拟过程中显示的所有数据都是随机生成的。

SETTINGS	13.71	×
Helm 1, Device 1		•
Setup wizard		•
Simulate		E.
Undr	EasyLink	•
Navigation	Alarms	+
🛃 Fuel	Personality file	•
🧭 Mercury		
Tracks and Trips		
		61658

# 船舶设置

# 舵片

从屏幕以外向下滑至屏幕上部,可进入 Settings(设置) 菜单。此时会弹出 **System Controls**(系统控制) 窗口。选择 **Settings**(设置) 动态砖。菜单将出现在屏幕左侧。从选项列表中选择 **Mercury**。会显示 VesselView 设置窗口(该窗口由 MFD 侧的 Mercury 控制 )。

选择 Vessel(船舶)设置选项。

选择 **Tabs**(舵片)选项。

	19.7 ft		_
SETTINGS		Tabs	•
🔅 System	System	Tanks	×
Feature Unlock	Vessel	Speed	×
<b>A</b> .	Engines	Steering	•
Chart Chart	EasyLink	Vessel Control	+
Navigation	Alarms	Cameras installed	
📕 रे Fuel	Personality file	Genset enabled	~
Dercury		Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	
Contracks and Trips		Prompt Navigation Autopile	ot 🗸
通过 Tabs(舵片)设置,操作员可选中 Show(显示)复选框,在屏幕上显示舵片位置。通过 Source(来源)选项,可以选 择舷外机或驱动器,将舵片传感器数据传送至网络。



由船舶上的一个舷外机或驱动器发送舵片传感器数据。应用下方图像来确定正确的选择。 除选择 PCM 外,还可选择 TAB—平衡调节片界面模块或 TVM—推力矢量模块选项,将舵片数据发送至 VesselView。



#### 驱动器分配选项

- a PCM0 = 右舷或右舷外缘
- **b** PCM1 = 左舷或左舷外缘
- **c-** PCM2 = 右舷内部或中心
- **d** PCM3 = 左舷内部



舵片校准可使操作员将舵片置于最高和最低位置,并记录下此时的百分比。这对确定实际 0° 纵倾位置(舵片与船舶底部平行 所在的点)十分有用。正确校准舵片将会在屏幕上显示滑块的准确位置。 如要校准舵片,请将舵片调整与船体平行,记下此时的读数,这就是舵片的实际 0% 位置。将舵片向下转动至极限,记下此时 的读数,这就是舵片的实际 100% 位置。选择 Save(保存)来保存新的舵片校准数据。



"将舷外机或驱动器设置为零"为实际舵片位置,在显示屏上的读数为 0%。操作员可以决定:行驶中船舶的哪一点与水面平齐。 在此运行位置,舵片可能实际上有稍向下的角度。Set to Zero(设置为零)选项使得操作员可以切换至在仪表盘上显示为 0% 的最佳平齐方位。例如船舶与水面平行运行的实际舵片位置为 10%,将在 VesselView 上显示为 0。10% 以下的位置将会在 VesselView 上显示为负值。

液箱

TTIME	19.7 ft	1-(22.2
SETTINGS		Tabs
System	System	Tank Fuel Tank 1 : STBD 1
Feature Unlock	Vessel	Spee Configure Tanks
<b>A</b> .	Engines	Steering
Chart	EasyLink	Vessel Control
Navigation	Alarms	Cameras installed
🛃 Fuel	Personality file	Genset enabled 🔽
Mercury		Autopilot enabled
		Maintenance notification
Iracks and Trips		Promot Navigation Autopilot 🔽

已在设置向导中叙述过燃料箱配置,但可随时通过 Tanks(燃料箱)菜单进行附加更改和设置。

燃料箱设置和校准可以选择燃料箱的类型、容量以及校准方式。

Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	×		
PORT 2	88		3 <u>52</u> 0	1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 - 1940 -
STBD 1	79	Fuel	100.00	STBD 1
STBD 2	88			2 <u>11</u> 2
Unmonitored		Fuel		

执行箱体校准:在许多情况下,燃料箱需要校准,例如异型燃料箱、V底燃料箱、阶梯形燃料箱;船艇在水中时,还需对燃料 箱方位进行校准。浮子和发送器可能会向操作员发送不准确的数据,从而造成燃料和其他容量显示出现问题。进行燃料箱校准 最准确的方式就是使用已知容积的空燃料箱。先泵入四分之一容积的燃料,并记录浮子或发送器位置。再重复此步骤三次,直 到燃料箱加满。燃料箱校准可允许操作员调整燃料箱从满至空的读数。标记燃料箱时,选择选项卡右侧的箭头以激活校准屏 幕。默认读数位于第二列,可以将其选中。在下例中,我们知道燃料箱已满,但却收到了 79% 的读数。在 100% 行中选择记 录按钮,VesselView 会将 79% 位置记录为满,然后再相应调节半箱和空箱读数。如果操作员了解燃料箱的液位情况,则可随 时通过燃料箱校准的方式纠正仪表读数,以匹配已知液位。

SETTINGS	STBD 1	<b>a</b>			×	X
<b>5</b>	Uncalibrated V	alue: 79				
	satu	1:	000	000.0	Record	
(R) (t	harr	2:	025	025.0	Record	
	ລາກັບ	3:	050	050.0	Record	
	uvi)	4:	075	075.0	Record	
	rel	5:	100	100.0	Record	
	Reset				Save Cancel	
	acks and Trips				C	
						616

a- 校准前,当前读数为全满 b- 记录校准字段

**c**- 保存当前校准数据

#### 章节4-设置和校准

通过 VesselView,操作员能转换被监测箱体的体积值。通过此选项可适应发送与传统标准发送器相反数据的某些液位信号发 生器。标准的液位信号发生器的电阻读数为 33-240 欧姆。读数为 240 欧姆表示空油箱,读数为 33 欧姆表示满油箱。反向的 信号发生器读数在 0-180 欧姆之间,0 表示满油箱,180 表示空油箱。

19.7 it		
ICE CONFIGURATION		X
STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type		
Fuel		
Tank capacity (gallons)		
0100.00		
Name		
STBD 1		
STBD 1		
Inverted sensor		
	ОК	Cancel
		63

**注意:** 与信号发生器的制造商核实,确定此项是否适合您的情况。 完成燃料箱校准后,选择 Save(保存),装置将回到导航屏幕。

#### 速度

速度设置允许操作员选择 VesselView 接收速度数据的传感器或发送器类型。

可使用此菜单配置速度设置。

速度源可以选择 GPS 和 GPS 源、CAN P 或 CAN H 网络。选择空速管选项,可弹出一组源 - PCM. 由船舶上的舷外机或驱动器发送空速传感器数据。使用下方图像来确定正确的选择。

	19.7 ft		
SETTINGS		Tabs	•
System	System	Tanks	•
Feature Unlock	Vessel	Spee Speed S	ource GPS +
	Engines	Steer Pitot	Strategy 🕨
Chart	EasyLink	Vesse Paddle	GPS 🕨
Navigation	Alarms	Cameras installed	
🛃 Fuel	Personality file	Genset enabled	<b>V</b>
Mercury		Autopilot enabled	~
		Maintenance noti	fication
Tracks and Trips		Promot Navigation	Autopilot 🗸
			042

速度策略 - GPS 或机械选项

#### 章节4-设置和校准





#### 驱动器分配选项

- a PCM0 = 右舷或右舷外缘
- **b** PCM1 = 左舷或左舷外缘
- **c** PCM2 = 右舷内部或中心
- **d** PCM3 = 左舷内部

空速管类型选项包括 100 psi 和 200 psi。200 psi 选项仅适用于选择 Mercury Racing 舷外机型号。

空速管倍增器默认设置为 1.00,可以调高或调低,以纠正过高或过低的速度显示读数。如果速度读数过低,可选择倍增器窗 口,使用屏幕软键盘输入具体数字以调高空速管倍数。如果速度读数过高,可选择增倍器窗口,使用屏幕软键盘输入具体数字 以调低空速管倍数。

	19.710			
SETTINGS		Tabs		•
System	System	Tanks		•
😭 Feature Unlock	Vessel	Speer	Speed Source GPS -	
Pitot source	PCM0 -	Steer	Pitot	•
Pitot sensor type	100 PSI -	Vesse	Paddle	•
Pitot multiplier	1.000	Camera	s installed	
📕 ð Fuel	rersonality file	Genset	enabled 🔽	
🗭 Mercury		Autopile	ot enabled 🛛 🗸	
		Mainter	nance notification	
Tracks and Trips		Prompt	Navigation Autopilot 🗸	

64235

选择向 VesselView 发送浆轮数据的舷外机或驱动器。使用下方图像来确定正确的选择。



#### 驱动器分配选项

**a**- PCM0 = 右舷或右舷外缘

**b** - PCM1 = 左舷或左舷外缘

**c**- PCM2 = 右舷内部或中心

**d**- PCM3 = 左舷内部

可以根据船舶所用的型号,选择浆轮类型(Legacy(传统)或 Current(当前))。

可以调节浆轮频率,以符合不同传感器的要求。Mercury Marine 提供的浆轮速度传感器频率为每英里 4.9 Hz(每公里 3.0 Hz)或每节 5.7 Hz。查看浆轮的随附说明,了解浆轮频率输出的具体信息。选择增倍器窗口,并使用屏幕上的软键盘输入值。 选择 Auto correct(自动纠正),实现浆轮数据与 GPS 输出同步。使用滑动条也能达到同样的效果。

		19.7 ft			
SETTINGS	1		Tabs		•
System	System	- 64	Tanks		
Feature Unlock	Vessel		Spee Speed Source		PS -
Engines			Steer F	Pitot	•
Paddle source	PCM0 -	1	Vesse p	Paddle	•
Paddle speed sens	or Current -	-	Cameras ir	stalled	
Paddle frequency.	4.9 Hz/mph	ile	Genset ena	abled	~
Calibrate paddle s	peed		Autopilot e	enabled	~
		- 1	Maintenar	ce notification	
Tracks and Trips		- A.	Prompt Na	vigation Autopi	lot 🗸
					6168

通过使用 GPS 接收设备协助操作员调整浆轮的读数,从而完成浆轮的校准。使用滑块可使操作员增加或减小浆轮发送器数 据。 选择 Auto correct (自动纠正), 可实现浆轮数据与 GPS 输出同步 (如果已在网络中安装)。使用滑动条也能达到同样的效果。



#### 转向装置

可以选择从 PCM 或 TVM(推力矢量模块)接收转向源数据,以及在屏幕上显示数据、反转转向输入和创建转向偏移角度。



#### 驱动器分配选项

- a PCM0 = 右舷或右舷外缘
- **b** PCM1 = 左舷或左舷外缘
- **c** PCM2 = 右舷内部或中心
- d PCM3 = 左舷内部

VesselView 为后背向时,Invert steering(反转转向)选项会很有用。在这种情况下,转向数据将匹配操作员视角。



Steering Offset(转向偏移)用于将舷外机、艇艉驱动或舷内机对齐至零度。驱动器位置垂直于船体时,屏幕上显示的转向角 可能无法匹配驱动器上转向传感器的数据。如要调整此差异,请选择 Offset(偏移)窗口。会出现 Steering Angle Calibration (转向角校准)对话框。选择 Calibrated(校准)行 Zero(零点)按钮将应用偏移。注意,在选择 Save(保存)按钮之前, 屏幕上的偏移不会更改。

SETTING	5							X
-			System					
		STEERING ANGLE CAL	IBRATION				×	+
0				Uncalibrated:	6.0	0		
Ð				Offset:	+00.0	0	Zero	
Ø				Calibrated:	6.0	0	Zero	÷
8		Sav	re	(	Cancel			•
		ury						
3	Track	s and Trips						

61699

## 船舶控制

船舶控制设置使得操作员能够激活自动驾驶功能。

	19.7 ft		
SETTINGS		Tabs	•
System	System	Tanks	
Feature Unlock	Vessel	Speed	•
	Engines	Steering	•
Chart	EasyLink	Vessel Conti Cruise	
Navigation	Alarms	Cameras ins Troll	~
🛃 Fuel	Personality file	Genset enal Smart Tow	
Dercury		Autopilot er Reset to def	aults
		Maintenance notification	
Contracks and Trips		Prompt Navigation Autopilo	t 🗸
			6324

自动驾驶功能的选项有 Cruise(巡航)、Troll(转速)、和 Smart Tow(智能牵引)。Reset to defaults(重置为默认)将根据 在设置向导中所选的船舶动力组件,取消选中任意或所有不可用的自动驾驶功能。

	19.7 ft		
SETTINGS	C	Tabs	•
System	System	Tanks	•
Feature Unlock	Vessel	Speed	•
	Engines	Steering	•
Chart	EasyLink	Vessel Cont	Cruise 🗸
Navigation	Alarms	Cameras ins	Troll 🗸
🛃 Fuel	Personality file	Genset enal	Smart Tow
Mercury		Autopilot er	Reset to defaults
		Maintenance	notification
Tracks and Trips		Promot Naviga	ation Autopilot 🔽
			632

**注意:**如果在选中 Reset to defaults(重置为默认)选项后,取消选中所有框,您的发动机将无法支持 VesselView 的自动驾 驶功能。

#### 已安装摄像头

已安装的摄像头使得用户能够在 VesselView 屏幕上查看视频或摄像源。VesselView 支持两个视频通道。可以选择只查看一 个频道,或在可用视频摄像头之间循环切换。循环间隔可以设置为 5 到 120 秒。可以调整视频设置以优化显示。每个来源的 调整都是彼此独立的。

	19.7 ft		
SETTINGS		Tabs	•
System	System	Tanks	
Feature Unlock	Vessel	Speed	•
	Engines	Steering	•
Chart	EasyLink	Vessel Control	
Navigation	Alarms	Cameras installed	~
🛃 Fuel	Personality file	Genset enabled	~
Mercury		Autopilot enabled	~
Tracks and Trine		Maintenance notification	
		Promot Navigation Autopile	ot 🗸
			6324

重要事项: 如果船舶没有安装摄像头,那么请确保已取消选中该选项。在某些情况下,如果勾选了已安装摄像头方框,但 VesselView 无法定位摄像头源,VesselView 可能会产生数据显示崩溃。

## 发电机组启用

启用后的发电机组允许 VesselView 查询发电机组数据网络。

	19./ft		
SETTINGS		Tabs	
System	System	Tanks	•
Feature Unlock	Vessel	Speed	•
	Engines	Steering	•
Chart Chart	EasyLink	Vessel Control	
Navigation	Alarms	Cameras installed	
<b>Fuel</b>	Personality file	Genset enabled	~
🗭 Mercury		Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	
Contracks and Trips		Promot Navigation Autopil	ot 🗸

在 VesselView 中启用了发电机组后,操作员可在左侧菜单栏选择 Mercury 选项卡。



选择 More (更多)选项。



在菜单中,选择 GENSET(发电机组)选项。



VesselView 将显示与船舶通信网络相连的发电机的发电机组数据。



**注意:**为了确保显示正确的发电机组燃料数据,在 Setup Wizard(设置向导)中或 Vessel Settings(船舶设置)菜单上进行 Tank Configuration(箱体配置)时,必须选择 Genset Fuel (发电机组燃料)选项。

¥ıl	11:54:17 am	
DEV	ICE CONFIGURATION	×
	PORT CNTR 1 TANK CONFIGURATION Tank type	
	Genset Fuel	
	1 UCI	
	Oil	
	Water	
	Gray	
	Black	
	Live well	
(	Genset Fuel	
		63271

# 自动驾驶已启用



只有在船舶使用非 Mercury 自动驾驶系统时,才需要检查已启用自动驾驶的设置。采用 Mercury 控制器和 Joystick Piloting (操控杆驾驶)系统的船舶,不需要激活此设置。在具有 Mercury 自动驾驶仪的船舶上激活此设置,可能会导致不良影响和不 适当的显示结果。

重要事项: 如果 Mercury 自动驾驶功能没有反应或显示不正确,应确保此复选框未被选中。

#### 维护通知

维护通知复选框将允许 VesselView 在屏幕上显示定期维护弹出窗口。



自动驾驶仪导航提示

SETTINGS	19.7 tt	lanks	
System	System	Speed	•
	Vessel	Steering	•
Feature Unlock	Engines	Vessel Control	•
Chart	EasyLink	Cameras installed	
Navigation	Alarms	Genset enabled	~
B Fuel	Personality file	Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	~
🧶 Mercury		Prompt Navigation Autopilo	ot 🖌
Tracks and Trips		Sea Temp	•
		R	632

#### 海水温度

可以通过选择要发送数据的发动机,或从列表中选择相应的传感器,选择海水温度源。



下图展示了 PCM 的物理位置。



#### PCM 位置

- **a** PCM0 = 右舷或右舷外缘
- **b** PCM1 = 左舷或左舷外缘 **c**- PCM2 = 右舷内部或中心
- C-PCIVIZ = 石舷内部或
- **d -** PCM3 = 左舷内部

# 发动机设置

## 发动机显示

可从屏幕以外向下滑至屏幕上部,进入 Settings(设置)菜单。然后将会弹出 System Controls(系统控制)窗口。选择 Settings (设置)动态砖。菜单将出现在屏幕左侧。从选项列表中选择 Mercury。会显示 VesselView 设置窗口(该窗口由 MFD 侧的 Mercury 控制)。 设置向导过程包含发动机显示,但可随时在 Engines(发动机)设置菜单中更改显示选项。根据在设置向导过程中选择的发动 机数量,VesselView 最多可显示四台发动机。操作员可以选择要显示的发动机。选中和取消选中发动机选择,将决定 VesselView 显示哪些发动机。

SETTINGS	19./1	L	×
System	System		•
▲ Fastura Unitada	Vessel		•
Feature Unlock	Engines	Engines shown	Port 🔽
thart	EasyLink	Engine model Six-Cylin	Starboard 🗸
Navigation	Alarms	Limits	+
E Fuel	Personality	Supported Data	+
		Cruise/SmartTow type	Auto 👻
Dercury Mercury		Trim	
Tracks and Trips		Active Trim	
			6167

# 发动机型号

发动机型号选择可允许用户更改动力组件描述。设置向导过程中已包含发动机型号,但可随时做出更改。此处做出的任何更改,都可能造成 VesselView 中其他设置和显示选项不可用。

SETTINGS	19.7	II.		X
System	System			+
	Vessel			+
	Engines	Engines showr	1	•
to Chart	EasyLink	Engine model	ix-Cylinder 300	*
Navigation	Alarms	Limits	Pro Four Stroke 300	•
B Fuel	Personality	Supported Dat	Pro Four Stroke 250	•
		Cruise/SmartT	Pro Four Stroke 200	
🧭 Mercury		Trim	Six-Cylinder 300	
Tracks and Trips		Active Trim	Six-Cylinder 250	
				61673

#### 限制范围

限制范围可为多种发动机数据参数设置明确范围,例如转速、冷却温度、油温、电池电压和升压压力。对限制范围做出的更改 不会影响发动机组或 Mercury 发动机保护编程的运行。实际发动机限制范围由发动机上工厂编程的控制模块确定。

	19.71	1	
TTINGS			RPM
🔆 System	System		Fuel Rate
Feature Unlock	Vessel		Coolant Temp
	Engines	Engines show	Oil Temp
Chart Chart	EasyLink	Engine mod	Oil Pressure
Navigation	Alarms	Limits	Water Pressure
າງ Fuel	Personality	Supported D	Battery Voltage
		Cruise/Smai	Intake Temp
Mercury		Trim	Boost Pressure
Tracks and Trips		Active Trim	Trans Oil Pressure

下图显示了典型的 Engine Limit(发动机限制范围)屏幕。

SETTING	5			×
\$	Syste RPM LIMITS	day.	×	*
\$	Featu	Min:	00000 rpm	*
6	Charr	Max:	06850 rpm	
O.	Navîj	Warning low:	00000 rpm	
Th	Fuel	Warning high:	06450 rpm	
M	Reset	Save	Cancel	
	Tracks and Trips			

61675

设置	描述
最小:	屏幕图像上最低点的值
最大:	屏幕图像上最高点的值
低位警告:	屏幕图像上低位色段的最大值
高位警告:	屏幕图像上高位色段的最小值

默认最小值和最大值,是 Setup Wizard(设置向导)过程中或 Engines Setting(发动机设置)菜单上选择的发动机组的工厂 预设。操作员可依据个人喜好,增大或减小警告最小值和最大值。

# 受支持的数据

受支持的数据可允许操作员选择 VesselView 将显示的数据类型。数据源列表取决于设置向导过程中所选的动力组件。选择 希望 VesselView 显示的每个数据的复选框。

TTINGS	-		Actual Gear	~
System	System		Boost Pressure	~
	Vessel		Fuel Pressure	
	Engines	Engines	Gear Pressure	
Chart	EasyLink	Engine n	Gear Temperature	
Navigation	Alarms	Limits	Load percent	
	Personality	Support	Manifold Temperature	
		Cruise/S	Oil Pressure	~
🧭 Mercury		Trim	Oil Temperature	-
	Active Tr		on remperature	
Tracks and Trips	19.7 f	Active Tr	Throttle Percent	6
Tracks and Trips	19.7f	Active Tr	Throttle Percent	6
Tracks and Trips	19.75 System	Active Tr	Throttle Percent       Actual Gear       Boost Pressure	6
Tracks and Trips	19.7 System Vessel	Active Tr	Throttle Percent         Actual Gear         Boost Pressure         Fuel Pressure	6
Tracks and Trips	19.76 System Vessel Engines	Active Tr Engines	Throttle Percent         Actual Gear         Boost Pressure         Fuel Pressure         Gear Pressure	6
Tracks and Trips	System Vessel Engines EasyLink	Active Tr Engines Engine n	Throttle Percent	6
Tracks and Trips	System Vessel Engines EasyLink Alarms	Active Tr Engines Engine n Limits	Throttle Percent	6
Tracks and Trips	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality	Active Tr Engines Engine n Limits Support	Throttle Percent	6
Tracks and Trips  TTINGS  System  Feature Unlock  Chart Navigation  Fuel	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality	Active Tr Engines Engine n Limits Support Cruise/S	Throttle Percent	
Tracks and Trips   TTINGS   System   Feature Unlock   Chart   Navigation   Fuel   Mercury	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality	Active Tr Engines Engine n Limits Supporto Cruise/S Trim	Throttle Percent         Actual Gear         Boost Pressure         Fuel Pressure         Gear Pressure         Gear Temperature         Load percent         Manifold Temperature         Oil Pressure	

#### 选择被圈中的数据项

在 VesselView 处于正常运行显示模式时,如要查看 **Supported Data**(支持数据)列表中选择的数据项,应轻触速度/RPM 扫 频之间的 Mercury M-logo 图标。



单页屏幕上将显示所选择的支持数据项(最多六项)。

::::	4	19.7ft		
		ENGINE		
				X
		Р	S	0.0
UTOPILOT	RPM	540	540	rpm
-	Coolant Temp	140	140	°F
CONTROL	Coolant Pressure	10	10	PSI
VESSEL	Oil Pressure	41	41	PSI
RV	Fuel Flow	10	9	gal/hr
MERCU	Boost Pressure	0	0	PSI

63273

如要更改此发动机数据屏幕上的内容,可按住屏幕数秒。如果完成选择,轻触屏幕右上角的 X 以将其关闭。

		ENGINE			
CHOOSE	DATA (6/6)			×	
RPN Coc Coc Oil	ine Boost Pressure Coolant Temp Fuel Rate Oil Pressure			■ Pm ■ P ■ P ■ P S ■ P S 1/	n I I
Boost Pres	ssure	0	0	PS	I

点击复选框,选中或取消选中各数据项。完成所有的选择后,轻触 X 以关闭此窗口,返回 Engine Data(发动机数据)屏幕。

#### 巡航/智能牵引类型

巡航/智能牵引类型设置,可使操作员能够从巡航自动驾驶程序和智能牵引程序启动配置文件中选择传感器,以获取速度数据。 可选择发动机转速或 GPS 速度数据。选择 Auto(自动)致使 VesselView 向网络查询基于数据的速度源,并将该选择用于巡 航和自动牵引功能。



#### 纵倾

纵倾设置使得操作员能够启用 Show(显示)复选框,以在屏幕上显示纵倾状态图表。

	19.71		
SETTINGS			X
System	System		×
▲ Fastura Unia di	Vessel		•
	Engines	Engines shown	•
🚯 Chart	EasyLink	Engine model Six-Cylinder 30	- 00
Navigation	Alarms	Limits	•
S Fuel	Personality	Supported Data	•
		Cruise/SmartTow type	Show 🗸
🧭 Mercury		Trim	PORT +
Tracks and Trips		Active Trim	STBD 🕨
			61715

纵倾校准可允许操作员将纵倾置于最内和最外位置,并记录下此时的百分比。这对确定实际 0° 纵倾位置(纵倾与船舶底部平 行的点)十分有用。正确校准纵倾将会在屏幕上显示滑块的准确位置。 如要校准纵倾,请将纵倾完全移至最里端,记下此时的读数行 1,这就是纵倾的实际 0% 位置。将纵倾完全移出,记下此时的 读数行 3,这就是纵倾的实际 100% 位置。发动机与船底平行时的位置即为零点,记下此时的位置。选择 Save(保存)来保 存新的纵倾校准数据。

SETTINGS					X
Sy:	STE TRIM 1 CALIBRATION	_		×	٠
	Uncalibrated Value: 14.81				
0	1:	000	000.0	Record	
(D) ch	art 2:	010	043.0	Record	
Na	avī) 3:	025	100.0	Record	÷
The Fu	el Zero point:	000	000.0	Record	÷
D Me	Reset			Save Cancel	
S In					
					61716

# EasyLink 设置

# EasyLink 仪表集成

配有 SC 100 表的船舶必须在 VesselView 中启用 EasyLink (钩形符号), 以使 SC 100 表接收数据。

快速链接		
	发动机和变速箱 >	左舷或右舷——打开(有勾号),关闭(无勾号)
Port(左舷)和 Starboard(左舷) >	转速同步	打开(有勾号),关闭(无勾号)
	燃油箱 1	打开(有勾号),关闭(无勾号)
	燃油箱 2	打开(有勾号),关闭(无勾号)

	19.7ft	
Settings		×
🔆 System	System	•
Chart	Vessel	•
Cimit	Engines	÷.
Navigation	EasyLink	"PORT"
🔄 Fuel	Alarms	"STBD"
Dercury	Personality file	Reset
Tracks and Trips		

EasyLink 主菜单屏幕

63150



63151

## EasyLink 选项菜单

	×
System	•
Vessel	•
Engines	•
EasyLink	"PORT" +
Alarms	Engine 8 Port 🗸
Personality file	RPM Syr Starboard
	Fuel Tank 1
	Fuel Tank 2
	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality file

EasyLink 源数据选择项

# 警报

## 警报设置

可选中 Show all Helm alarms(显示所有驾驶盘警报)选项,以在所有 VesselView 屏幕上显示所有警报。取消选中此选项将 丢失额外的 VesselView 通知(通知涉及多设备安装)。



# 个性化文件

## 出口

vessel 个性化文件记录 VesselView 设备中做出的所有设置。要导出此个性化文件,应先将 SD 卡插入卡槽并选择 Export( 导出)。将 SD 卡移除,并使用导入选项,将文件转移至另一台 VesselView 设备。

	19.7 ft	
SETTINGS		×
System	System	•
- Feature Unlock	Vessel	•
	Engines	•
Chart	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
🛃 Fuel	Personality file	Export
Dercury		Import +
Tracks and Trips		
		61719



	19.7ft	and the second
is and the second s		×
System	System	•
Feature Unlock	Vessel	+
reature officer	Engines	•
Chart	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
Fuel	Personality file	To new file
Mercury		no existing files
Tracks and Trips		
	s System Feature Unlock Chart Navigation Fuel Mercury Tracks and Trips	System System Vessel Engines Chart EasyLink Alarms Fuel Mercury Tracks and Trips

61720



SETTINGS			×
System	System		
	Vessel		*
EXPORT SETTINGS			
▲ Export to t	ile 'Settings1.sji' ?		
(O Navi)	Yes	No	*
The Fuel	Personanty the		•
Dercury			
Tracks and Trips			
			61721



新的个性化文件将会被写入记忆卡的最高层文件夹。不会放置在 SD 卡的任何文件夹中。

# 导入

要导入个性化文件,请先将存有 VesselView 写入个性化文件的 SD 卡插入卡槽中。选择 Import(导入)。屏幕将显示一列检 测到的文件。选择文件,开始导入。

	19.7ft	
SETTINGS		×
🔆 System	System	•
Eesture Unlock	Vessel	•
	Engines	•
Chart	EasyLink	•
Navigation	Alarms	
Fuel	Personality file	Export 🕨
Settings1.sji	$\supset$	Import
Tracks and Trips		61722

个性化文件

这时会再次提示您是否要替换全部现有设置。选择 Yes (是)。VesselView 将导入新的个性化文件,装置也将重新启动。



61723

# 触摸屏校准

可定期校准触摸屏。如果轻滑或触摸区域反应迟钝,可从装置顶端轻扫屏幕以激活 System Controls(系统控制)菜单。选择 Settings(设置)选项。选择 System(系统)。选择 Advanced(高级)选项。选择 Hardware(硬件)菜单选项,弹出 Touchscreen calibration(触摸屏校准)菜单项。

ADVANCED SETTINGS	15/TR
Waypoints	
<ul> <li>Hardware</li> </ul>	
Touchscreen calibration	Allows for the touchscreen to be calibrated automatically.
User interface	
▶ Features	
Fime zones	
▶ Internet	
Instruments	

61493

VesselView 将提示操作员确认 Touchscreen Calibration (触摸屏校准)。如要继续校准,请选择 Calibrate (校准)。

ADVANCED SETT	INGS	X
Waypoints		
User Interface	TOUCHSCREEN CALIBRATION The Touchscreen will be calibrated automatically. Do not touch screen during calibration. Do you want to calibrate the touchscreen?	
Time zones	Calibrate Cancel	

61494

在校准过程中,切勿触摸屏幕。



屏幕会显示进度条,提示操作员该进程正在进行中。完成校准后,界面将返回 Advanced Settings(高级设置)菜单。



61499

# 章节 5 - 警报

# 目录

	94	水位低和低燃油位警报	3
警告——故障和报警	94		

#### 章节 5 - 警报

# 警告——故障和警报

#### 警告——故障和报警

警报时,无论正在显示哪个屏幕,都将立即显示所有 Mercury 警告、故障和警报。警报激活时,屏幕将显示一个带有警报文 本和警告的窗口,以及相应必要措施的简短说明。

触发警报故障时,屏幕左侧的 Mercury 选项卡将显示为红色,并包含国际警告符号。警报激活时,屏幕将显示一个带有警报 文本和警告的窗口,以及相应必要措施的简短说明。

下列图片分别显示:左侧栏处于关闭和打开状态时,屏幕中央显示的警报窗口。。



严重警报常常伴有 Mercury 发动机保护系统的响应(可包括功率降低、最大转速降低情况或强制怠速状态)。所有严重故障都 会给予操作员声音提示。严重故障时,警告喇叭会持续鸣笛六秒。 非严重警报的显示与严重警报相同,但警告喇叭仅发出6下短促的"哔哔"声。



故障弹出窗口使得操作员能够了解关于个人过错的更多信息。选择 Details(详细)选项,以浏览更加详细的故障解释。



61548

如要确认故障并返回主 VesselView 屏幕,请选择 Active alarms(活动警报)窗口 右上角的 X,或者选择初始弹出窗口的 Close(关闭)选项。 可通过屏幕左侧的 Mercury 选项卡,访问所有活动警报和警告故障。



如要清除活动故障,必需先检查故障零件,然后将其修复或更换,再启动发动机和 VesselView,并让装置进行一遍系统启动 扫描。如果船舶通过启动扫描,屏幕左侧的 Mercury 选项卡将显示为绿色。始终可以通过选择主菜单屏幕,然后选择 Alarms (警报)选项的方式来查看警报历史。在此处可以浏览故障历史记录。

#### 水位低和低燃油位警报

发生诸如水位低和低燃油位一类的非严重故障时,将会响起六声短促"哔哔"声,然后在屏幕上弹出故障简短文字说明弹窗。 发生此类故障时,Mercury 选项卡不会变红。但是,上方标题栏将会变红并显示国际警告图标。



如要查看故障,请选择主菜单屏幕,然后选择 Alarm(警报)选项。可在此处查看故障,并可更改引起故障的设置。



#### 警报选择

511	00:00	:06 19.7 ft	
Alarms			×
	Active Hist	ory Settings	
No GPS fix cleared			00:01 06/02/2014
Shallow water raised			00:00 06/02/2014
Shallow water cleared			00:00 06/02/2014
No GPS fix raised			00:00 06/02/2014
			Clear all
			6177

历史记录选项卡

arms		av. 10 19.7 K	
	Active H	story Settings	
- No GPS fix	~		
Shallow water	<b>V</b>	6.0 (ft)	
– Deep water		100.0 (ft)	
- Water temp rate		9 (°F/min)	
- Anchor		164 (ft)	
Anchor depth			
Low boat speed		6 (mph)	

设置选项卡

# 章节 5 - 警报

注意:

# 章节 6 - 软件更新程序

# 目录

通过 Wi-Fi 更新 VesselView 和 VesselView Link 软件 100	通过微型 SD 卡更新	112
通过 Wi-Fi 更新100	下载当前软件	112
如何更新您的 VesselView 显示软件110	通过微型 SD 记忆卡更新 VesselView 软件	112
检查当前软件版本 111	如何更新您的 VesselView Link Module Softv	vare
通过 Wi-Fi 更新112	(VesselView Link 模块软件)	115

# 通过 Wi-Fi 更新 VesselView 和 VesselView Link 软件

# 通过 Wi-Fi 更新

选择 Settings(设置)图标。



选择 Wireless (无线), 然后选择 Not connected (未连接)。

	19.7 ft	
Settings		×
Tracks and Trips	Not connected	
🔔 Alarms	Change back to an access point	
Units	Remote controllers	
	Wireless devices	
((•)) Wireless	Client settings	
Network	Advanced	×.
遙 Vessels		
WWW Simulator		
		64271

#### 选择无线网络。

Wireless device	×	×
VV502 4e8b	Ö.1	
BRN-Prod	<b>A</b> I	
BRN-Mobile	<b>A</b> I	
BRN-Guest	all .	
Kevin's iPhone	6.11	
Change administrator password		- 1
Restore defaults		

输入 **Network Key**(网络密钥) — 密码(如需要的话), 并选择 **Connect**(连接)。Network Key(网络密钥)区分大小写。 虚拟键盘上默认为大写,所以在输入密码时应确保使用了正确的键盘输入。

	Kevin's iPhone	×
	Auth Mode WPA2PSK	*
	Encrypt Type AES	-
	Network Key	
	Remember key	
	Connect automatically	
	Connect	
		6

所选择的设备应显示 Connected (已连接)。此外,您还会看到状态栏左上角的球形图标。该图标提示操作员连接已建立。



一旦建立连接,设备将自动检查软件更新。选择 Yes(是)以便查看。

		×	×
	N5 Mode Client mode (connect to other Wireless	s hotspots)	
	Ipdates		-
((-)) V	There are 1 software update(s) a Do you want to view them?	vailable for devices on this network.	
-	Yes	No	
	BRN-VoIP	<u>.</u>	
	VV50Z 4e8h	B.dl	

VesselView Link 更新可在 Mercury 网站上下载。在 VesselView 更新后,将弹出另一个窗口,提示通过设备将 VesselView 更新下载到微型 SD 卡中。然后,该卡将用于 VesselView Link 更新软件。选择 X 以关闭该弹出窗口。



下列屏幕图像是更新 VesselView 702 设备的示例。实际的文件通知将根据设备和版本而有所不同。选择 Download (下载)。


如果 VesselView 设备当前没有插入任何卡,屏幕底部将显示快速弹出窗,提示插入微型 SD 卡。



在最上面的状态栏中,也会出现下载图标。感叹号是 VesselView 设备需要插入微型 SD 卡的视觉指示符。



如要监测下载情况,选择 Files(文件)图标。要导航到 Files(文件)图标,可能需要进行滚动或滑动。



选择 Transfers (传输)。

Files	19.7 ft	×
M W Se	y files aypoints, Routes, Tracks and Trips database ettings database	
	ansfers (0/1) g database	
		6428

如果有微型 SD 卡,软件更新将开始下载。如果设备内没有微型 SD 卡,将弹出消息提示:设备待插入卡。

ansfers	19.7 ft	
<b>A</b>	Software Update 55.1.74 Waiting for an SD card with at least 81MB of free s	pace
	0%	
Pause	Sign In	Cancel

插入微型 SD 卡,更新将开始下载。顶部状态栏的下载图标将从感叹号变成向下箭头。

L Insfers	19.7 ft	
	Software Update 55.1.74 Downloading	
1	2%	
Pause	Sign In	Cance

一旦完成下载,需要进行重启。选择 Restart (重启),重启后将运行新的更新。



选择 Yes (是), 删除微型 SD 卡中的软件更新。

Do not rely on this product as your pri	many source of navigation.
The operator is responsible for using a prudent methods for safe novigation,	fficial government charts and
Old update transfer files found	
Would you like to delete the old up	update transfer files from the SD carc
Yes	No
User assumes all lubility for operation	and associated risks.
Autorouting and Easy Routing are for preduce safe navigation practices and	seneral planning only. They do NOT should never be used as the only

要确认软件更新正确,请选择 Settings (设置), System (系统), 最后选择 About (关于)。



版本和应用数列于屏幕的左侧上部。选择 Support(支持)查看所有的其它更新。确保该设备仍然连接至 Wi-Fi 源。

About	13./ IC
VesselView 702 Version - 1.1	Screen 800x480
Application - 55.1.74 Platform - 21.0-44-g92d4884	CZone version
Serial number 010926#	Loader
Barcode 106550009	7.2.601416.0 Language pack
Charts Content ID - 7369BD044 Mercury chart - World Background v6.0 Navionics version - 01.02.01_r2318_Cl039	Standard Copyright 2015 Navico, Copyright 2015 NSI, Copyright 2015 Mercury Marine, Copyright 2015 Fishing Hot Spots Inc., Copyright 2015 MapTech.
Hardware 128MiB+3.9GB 512MiB PCB 8 G30_00_T5	Support

64287

屏幕将显示系统的任何其它更新。对于 VesselView Link 模块更新,将有消息提示操作员插入微型 SD 卡到 VesselView 中。 这种情况只有 VesselView 中尚未插入微型 SD 卡的多功能显示设备才会发生。已经插入了微型 SD 卡的兼容设备将自动开 始所有的下载。

×
Please insert an SD card. 27.6 MB

64288

插入微型 SD 卡并选择 Download (下载)。

Last checked: 25/08/2016 15:09:01 There are updates available for devices on this network Some updates can be downloaded directly. Or visit the manufacturers website	()	
IPDATE AVAILABLE		
VVLM VesselView Link Multi, 6946		Download
Current version: 53.3.70 Available version: 53.3.85		27.6 M

VesselView 将开始通过 Wi-Fi 将 VesselView Link 更新下载到微型 SD 卡中。

⊕_₽	19.7 h
Updates	×
Last checked: 25/08/2016 15:09:01 There are updates available for devices on this network. Some updates can be downloaded directly. Or visit the manufacturers website	
UPDATE AVAILABLE	
VVLM VesselView Link Multi, 6946	9%
Current version: 53.3.70 Available version: 53.3.85	Downloading
Downloading: VVLM V	esselView Link Multi 53.3.85
	64290

微型 SD 卡必须从 VesselView 上取出并插入到 VesselView Link 卡槽中,VesselView 502 业主需要移除设备,以便能插入卡槽。



选择 Install (安装),将显示提示,引导将微型 SD 卡插入 VesselView Link 模块中。点击 X 以关闭此窗口。

9 19.7 ft	
Updates	( 🗙
Last checked: 25/08/2016 15:09:01 There are updates available for devices on this network. Some updates can be downloaded directly. Or visit the manufacturers website	
UPDATE AVAILABLE	
VVLM VesselView Link Multi, 6946	Install
Current version: 53.3.70 Available version: 53.3.85	
	642

)	19.7 ft	
Settings	10 S.	×
Tracks and Trips	Info	
🔔 Alarms	Device Name	
Junite	Sources	
Units	Device list	
(••) Wireless	Diagnostics	
Network	Bridge configuration	
wessels	SimNet Groups	
www Simulator	Damping	
		64

在列表中选择 VesselView Link 模块。以下图片中仅供说明,您的 VesselView Link Module(VesselView Link 模块)可能在 单发动机应用程序中显示为 Single(单发动机)。

	19.7 ft
Device List	×
Model ID	Serial No.
VV702 MFD	This device
VV702 Navigator	This device
VV702 Pilot Controller	This device
VV702 iGPS	This device
VVLM SmartCraft Gateway	006946#
WLM VesselView Link Multi	006946#
Refresh	Sort Model ID
	642

#### 选择 Configure ( 配置 )。

₽ VVLM VesselView	Link Multi - Device Information	×
Device: Name:	VVLM VesselView Link Multi	
Manufacturer: Software Ver: Model:	Mercury 01000_E 1.0.53.3.70	
Address:	3	
S/N:	006946#	
Instance:	0	
Status:	ОК	Configure
		Data

64295

# 导航到 Settings(设置)菜单。选择 Network(网络), 然后点击 Device list(设备列表)。

<b>#</b>	19.7 ft	
VVLM VesselView Li	nk Multi - Device configuration	>
Configuration		
Device	VVLM VesselView Link Multi	
		Upgrade
		10
Advanced Options		

将微型 SD 卡插入到 VesselView Link 中。选择 Yes (是)。

**注意:** 微型 SD 卡的底部,即有金属触头的一侧,应向上朝向 VesselView Link 的顶部。VesselView Link 的顶部就是有接头 的一侧。

Configuration -				
Device	VVLM VesselView	link Multi		
Info				
T				
Press "Yes	D card containing the soft ' to continue.	ware update file into the V	VLM VesselView Lin	k Multi.
Insert an S Press "Yes	D card containing the soft ' to continue.	ware update file into the V	VLM VesselView Lin No	ik Multi.
Press "Yes	D card containing the soft ' to continue. Yes	ware update file into the V	VLM VesselView Lin No	ik Multi.

随后更新将开始。

nfiguration	1	
vice	WLM VesselView Link Multi	
	Upgrading VVLM VesselView Link Multi	Magrade
vanced Op	Do not turn ignition or batteries off	
stance	8%	fault

现在更新应该已经完成了。



64300

操作员可在 Device list (设备列表)窗口中确认软件版本。

Device:	VVLM VesselView Link Multi		
Name: Manufacturer:	Mercurv		
Software Ver: Model:	01000_E 1.0.53.3.85		
Address:	3		
S/N:	006946#		
Instance:	0		
Status:	OK	Configure	
		Data	

软件版本的位置

# 如何更新您的 VesselView 显示软件

VesselView 软件有两种升级方法。一种是通过 Wi-Fi 连接,另一种是通过各设备中的微型 SD 卡读卡器。

### 检查当前软件版本

Mercury 网站可在线下载 VesselView 最新软件和连接模块,下载地址:<u>https://www.mercurymarine.com</u>。若要了解 VesselView 中的软件版本,请启动 VesselView。如果已启动 VesselView,则从上至下滑动屏幕,弹出 System Controls(系 统控制)菜单。选择 Settings(设置)>System(系统)>About(关于)以查看 VesselView 的当前运行版本。



61469

SETTINGS	12.74	X
System	Text size	Normal -
	Key beeps	Off -
Feature Uniock	Time	
Chart	Configure WheelKey	
Navigation	Satellites	
Ti Fuel	PIN code	*
	Restore defaults	
Mercury	Advanced	
Tracks and Trips	About	
		614

× ABOUT VesselView 703 Screen Version - 1.0 1024x600 Application - 56.5.37 **CZone version** Platform - 24.0-240-gcdcd9b966 6.5.3.30 Serial number Sonar version 108056057 3.3.9 Barcode Loader 108056057 7.13.321060.0 Charts Language pack Content ID - 857D23044 Standard Mercury chart - World Background v6.0 Copyright 2017 Navico, Copyright 2017 NSI, Copyright 2017 Mercury Marine, Copyright 2017 Fishing Hot Spots Inc., Copyright 2017 MapTech. Navionics version - NI\_01.03.20.4\_UV\_2327\_CI\_74 Hardware 256MiB+15GB 1GiB PCB 11 G31\_00\_T10 Support...

### 通过 Wi-Fi 更新

VesselView 502、703, 和 903 设备配备了 Wi-Fi 模块和蓝牙连接。接通电源时,装置将定期查询互联网,以确定 Mercury Marine 网站是否提供更新文件。屏幕显示确认更新的通知,提示操作员接受更新。

VesselView 702 设备的套件中带有 Wi-Fi 模块。此模块用于查询 Mercury Marine 网站上是否存在更新。如果检测到更新 ,屏 幕提示将指导操作员操作更新流程。



VesselView 702 Wi-Fi 模块

- 1. 确保端口中已插入微型 SD 卡。
- 2. 在 VesselView 与热点或者设置为热点的手机之间建立无线连接。
- 3. 等待 VesselView 或 VesselView Link 更新的自动提示。
  - a. 或者,可以采用手动提示的方式查询更新。
  - b. 如果设备不下载更新,可通过 Mercury 用户站点或 Mercury 技术服务部发送电子邮件的方式,下载更新文件。
- 4. 从 VesselView 的微型 SD 卡将更新加载到 VesselView 中.
- 5. 检查用于下载 VesselView Link 的内存卡。
  - a. 如果未找到 VesselView Link 更新,应通过上面步骤 3 所述的相同方法获取文件。
- 6. 将含有 VesselView Link 更新的内存卡安装到 VesselView Link 上。
- 7. 使用 VesselView,提示 VesselView Link 使用下列路径将更新下载到卡上:Network/Device List(网络/设备列表), 选择 VesselView Link(非 Gateway), 然后选择 Configure(配置)和 Upgrade(升级), 开始更新 VesselView Link.

**注意:**如果没有提示更新,您可以选择 System(系统)然后选择 About(关于)。一旦打开 About(关于)项,如果已连接 到互联网,VesselView 会显示更新可用。这里选择更新通常会提示 VesselView 下载更新,但下载中将不包括 VesselView Link.

#### 通过微型 SD 卡更新

所有的 MFD 都配备了一个微型 SD 卡读卡器插槽。有关读卡器位置,请见 **Section 1**(第 1 节)。某些 MFD 型号可能需要从 面板上移除,以便能插入读卡器插槽。

#### 下载当前软件

所有的 VesselView 软件更新都能在 Mercury Marine 网站上找到:https://www.mercurymarine.com.

下载文件到 FAT 或 FAT 32 分区格式的 512MB 或更高容量的微型 SD 卡上。如要查看微型 SD 卡的分区格式,可在计算机上 查看卡的属性,以确认格式。确保文件存储于微型 SD 卡的根目录下。驱动器的根目录位于最上层,文件不会放在文件夹。 注意:确保微型 SD 卡完全插入插槽。当听到咔哒声并且卡保持在卡槽内,表明卡已正确插入。

#### 通过微型 SD 记忆卡更新 VesselView 软件

下列说明讲述如何通过微型 SD 卡升级 VesselView 软件。

- 1. 打开点火钥匙,检查并确保 VesselView 已打开。
- 2. 将微型 SD 卡插入 VesselView 卡槽中,直至听到嗒声,卡入到位。

3. 触摸屏幕顶端 HOME (主页)选项卡,弹出 HOME (主页)屏幕。



4. 从 HOME(主页)屏幕的左侧窗口,滑至 Files(文件)图标。



5. 从所示的选项中选择 Memory (内存)。



6. 选择从 Mercury 网站上下载的文件。图片中展示的文件仅供说明,并不代表您要选择的真实文件名称。



7. 在 Details (详情)窗口中选择 Upgrade (更新)选项。

Files					×
- Vessel	/iew7-5.0-43.579 Details - VV702-1	32766-r1-51an 1.0-53.4.84-Sta	dard-1.upd andard-2.upd	×	
- (4762	Type Size Croated		upd 87.4 MB		
- VVL-T.1	Modified Update file		28/04/2016		
\$201	Upgrade	Сору	Rename	Delete	E٠
-S Way	/points, Routes, Tri	adis and Trips	database		

- 61456
- 8. 在 Upgrade This Display(更新该显示器)窗口中选择 OK(确认)。VesselView 会显示进度条,表明升级进程。在升级 中的该步骤期间,切勿切断显示屏电源。VesselView 将显示短暂的 Restarting(重启)屏幕。重启后,VesselView 将准 备就绪,使用升级软件运行。

10 C	
Files	×
- VesseNiew7-5.0-43.579-32766-r1-Standard-1.up	d
	apd 🗙
Upgrade This Display	
Press OK to reboot this display and start the upgr	ade. Do not remove the upgrade card.
( ок )	Cancel
\$2012 Upgrade	
My files	Et I
Waypoints, Routes, Tracks and Trips database	

## 如何更新您的 VesselView Link Module Software (VesselView Link 模块软件)

可通过 VesselView 装置更新 VesselView Link Module(VesselView Link 模块)。可从 Mercury 网站获取 VesselView Link Module(VesselView Link 模块)软件更新,与 VesselView 软件更新位于相同屏幕。请参见**如何更新您的 VesselView 显示 软件**。

下列说明讲述如何升级 VesselView 软件。需要访问互联网 ,以从 Mercury 网站下载版本更新文件。还需具备将更新文件传送 至 FAT 获 FAT 32 微型 SD 卡的功能。

注意: 文件大小通常为 30 MB。

- 1. 打开点火钥匙,检查并确保 VesselView 已打开。
- 2. 将微型 SD 卡插入 VesselView Link 模块卡插槽中,直至听到嗒声,卡入到位。



3. 触摸屏幕顶端 HOME(主页)选项卡,弹出 HOME(主页)屏幕。导航至窗口左侧的 Settings(设置)选项。选择 Network Option (网络选项)。选择 Device (设备)列表。



#### 章节 6 - 软件更新程序

4. 从可用设备列表中选择 VesselView Link Module (VesselView Link 模块)。以下图片中仅供说明,您的 VesselView Link Module (VesselView Link 模块)可能在单发动机应用程序中显示为 Single (单发动机)。

DEVICE LIST	×
Model ID	Serial No.
VV702 iGPS	010926#
VV703 Echo	This device
VV703 MFD	This device
VV703 Navigator	This device
W703 iGPS	This device
VVLM SmartCraft Gateway	007004#
WLM VesselView Link Multi	007004#
Refresh	Sort Model ID
	6146

5. 选择 Configure (配置)选项。



6. 在 Device configuration (设备配置)窗口选择 Upgrade (升级)选项。

VLM VESSELVIEW L	INK MULTI - DEVICE CONFIGURATION	
Configuration		
Device	VVLM VesselView Link Multi	
		Upgrade
Advanced Optio	ns	
	000	Restore defaults

7. 确认微型 SD 卡正确插入 VesselView Link 模块,并选择 Yes(是)选项。



8. VesselView 将显示进度条,展示 VesselView Link Module(VesselView Link 模块)升级进程。在升级中的该步骤期间, 切勿切断显示屏电源。

ILM VESSELVIEW	LINK MULTI - DEVICE CONFIGURATION	
Configuration Device	VVLM VesselView Link Multi	
Advanced 0	JPGRADING VVLM VESSELVIEW LINK MULTI	Upgrade
Instance	Do not turn ignition or batteries off	aults
	190	

