









# ОГЛАВЛЕНИЕ

## Раздел 1 - Начало эксплуатации

Заявление о соответствии.....	2	Соединения на задней панели VesselView 502.....	9
VesselView 502.....	2	Передние элементы управления VesselView 702.....	9
Отчеты об испытаниях.....	2	Использование передних элементов управления	
Уполномоченный орган.....	2	VesselView 702.....	9
VesselView 702.....	2	Соединения на задней панели VesselView 702.....	10
Отчеты об испытаниях.....	3	Передние элементы управления VesselView 703.....	10
Уполномоченный орган.....	3	Работа передних элементов управления VesselView	
VesselView 703.....	3	703.....	10
Отчеты об испытаниях.....	3	Соединения на задней панели VesselView 703.....	11
Уполномоченный орган.....	3	Передние элементы управления VesselView 903.....	11
VesselView 903.....	4	Работа передних элементов управления VesselView	
Отчеты об испытаниях.....	4	903.....	12
Уполномоченный орган.....	4	Соединения на задней панели VesselView 903.....	12
Обзор VesselView.....	4	Обзор канала VesselView.....	12
Расположение и описание экранов дисплея		Подключение VesselView Link.....	13
VesselView.....	5	Техническое обслуживание.....	13
Главная страница.....	7	Очистка экрана дисплея.....	13
Передние элементы управления VesselView 502.....	8	Очистка порта носителя.....	13
Использование передних элементов управления			
VesselView 502.....	8		

## Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Экран предупреждения о запуске VesselView.....	16	Active Trim Setup (Настройка системы управления	
Экран загрузки.....	16	дифферентом).....	25
Программа установки.....	17	Завершение работы программы установки.....	27
Импорт конфигурации.....	18	Создание снимков экрана.....	28
Настройка двигателя.....	19	Настройка источника данных.....	31
Настройка дисплея.....	21	Источники данных.....	31
Настройка устройства.....	21	Увеличение экранов данных.....	32
Настройка единиц.....	22	Приборная панель.....	34
Конфигурация баков.....	22	Выбор данных двигателя.....	35
Настройка скорости.....	25		

## Раздел 3 - Функции и работа

Техническое обслуживание.....	38	Примечания по настройке.....	51
Плановое обслуживание двигателя.....	38	Процедура настройки.....	51
Режим интеллектуальной буксировки.....	39	Общие сведения о профилях дифферента.....	53
Smart Tow.....	39	Кривые основного профиля дифферента.....	53
Характеристики.....	39	Перекрытие кривых основного профиля	
Отключение системы «Smart Tow».....	43	дифферента.....	54
Режим круиз-контроля.....	43	SkyHook.....	54
Круиз-контроль.....	43	Обзор.....	54
Активация режима круиз-контроля.....	44	VesselView и джойстик Design 2.....	55
Режим контроля ловли рыбы троллингом.....	45	Функции.....	55
Troll Control (Управление малым ходом).....	45	SkyHook.....	55
Active Trim (Система управления дифферентом).....	49	Курс движения.....	56
Требования.....	49	Включение автоматической регулировки курса	
Общие сведения об активной системе		дифферента.....	57
дифферента.....	50	Маршрут.....	57
Принципы работы системы.....	50	Устройства VesselView, поддерживающие	
GPS.....	51	расширенные функции SkyHook.....	60
Эксплуатация двигателя при плавании на			
мелководье.....	51		
Положение для буксировки и активная система			
дифферента.....	51		
Настройка и конфигурация.....	51		

Расширенные функции.....	60	Покупка расширенных функций SkyHook.....	61
Heading Adjust (Корректировка курса).....	60	Heading Adjust (Корректировка курса).....	61
BowHook.....	61	DriftHook.....	62
DriftHook.....	61	BowHook.....	63

## Раздел 4 - Настройка и калибровки

Активация настроек.....	66	Prompt Navigation Autopilot (Подсказка автопилота навигации).....	83
Активация меню Settings (Настройки).....	66	Температура забортной воды.....	84
Touch Lock (Блокировка прикосновения).....	67	Настройки Engines (Двигатели).....	84
Настройки системы.....	68	Engines Shown (Отображаемые двигатели).....	84
Навигация по меню настроек.....	68	Engine Model (Модель двигателя).....	85
Расположение опций «Helm» (Штурвал) и «Device» (Устройство).....	69	Limits (Допустимые значения).....	86
Программа установки.....	69	Supported Data (Поддерживаемые данные).....	87
Демонстрация.....	70	Тип Cruise/Smart Tow.....	89
Настройки судна.....	70	Trim (дифферент).....	89
Вкладки.....	70	Настройки EasyLink.....	90
Tanks (Баки).....	72	Интеграция прибора EasyLink.....	90
Скорость.....	74	Alarms (Аварийные сигналы).....	92
Рулевой механизм.....	77	Настройка аварийных сигналов.....	92
Vessel Control (Управление судном).....	79	Personality File (Файл персонализации).....	92
Cameras Installed (Установленные камеры).....	80	Export (Экспорт).....	92
Genset Enabled (Генераторная установка включена).....	80	«Import» (Импорт).....	94
Autopilot Enabled (Включенный автопилот).....	82	Touch Screen Calibration (Калибровка сенсорного экрана).....	95
Maintenance Notification (Уведомление о техобслуживании).....	83	Калибровка сенсорного экрана.....	95

## Раздел 5 - Предупредительная сигнализация

Предупреждения – неисправности и аварийные сигналы.....	98	Аварийные сигналы о мелководье и низком уровне топлива.....	100
Предупредительные сигналы — предупреждающие сигналы и неисправности.....	98		

## Раздел 6 - Процедуры обновления программного обеспечения

Обновление программного обеспечения VesselView и VesselView Link через Wi-Fi.....	104	Обновление через Wi-Fi.....	118
Обновление через Wi-Fi.....	104	Обновление через карту памяти micro SD.....	119
Порядок обновления программного обеспечения дисплея VesselView.....	116	Загрузка текущего программного обеспечения.....	119
Проверка текущей версии программного обеспечения.....	117	Обновление программного обеспечения VesselView с помощью карты памяти micro SD.....	119
		Как обновить программное обеспечение модуля связи VesselView.....	121

# Раздел 1 - Начало эксплуатации

1

## Оглавление

Заявление о соответствии.....	2	Соединения на задней панели VesselView 502 .....	9
VesselView 502 .....	2	Передние элементы управления VesselView 702 .....	9
Отчеты об испытаниях .....	2	Использование передних элементов управления VesselView 702 .....	9
Уполномоченный орган .....	2	Соединения на задней панели VesselView 702 ....	10
VesselView 702 .....	2	Передние элементы управления VesselView 703 .....	10
Отчеты об испытаниях .....	3	Работа передних элементов управления VesselView 703 .....	10
Уполномоченный орган .....	3	Соединения на задней панели VesselView 703 ....	11
VesselView 703 .....	3	Передние элементы управления VesselView 903 .....	11
Отчеты об испытаниях .....	3	Работа передних элементов управления VesselView 903 .....	12
Уполномоченный орган .....	3	Соединения на задней панели VesselView 903 ....	12
VesselView 903 .....	4	Обзор канала VesselView.....	12
Отчеты об испытаниях .....	4	Подключение VesselView Link .....	13
Уполномоченный орган .....	4	Техническое обслуживание.....	13
Обзор VesselView.....	4	Очистка экрана дисплея .....	13
Расположение и описание экранов дисплея VesselView .....	5	Очистка порта носителя .....	13
Главная страница .....	7		
Передние элементы управления VesselView 502 .....	8		
Использование передних элементов управления VesselView 502 .....	8		

## 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, касающиеся основных требований статьи 3.1 (а) Директивы по окончному радио- и телекоммуникационному оборудованию (R&TTE).
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, касающиеся основных требований статьи 3.1 (а) Директивы по окончному радио- и телекоммуникационному оборудованию (R&TTE).
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.

## VesselView 703

Mercury Marine заявляет, что следующий продукт, к которому относится настоящая декларация, соответствует требованиям уровня 1 и 2 в Австралии в соответствии с требованиями следующих уведомлений: Уведомление об устройствах радиосвязи (маркировка соответствия) 2003 года, Уведомление о радиосвязи (электромагнитная совместимость) 2008 года и Уведомление о радиосвязи (маркировка соответствия – электромагнитное излучение) 2003 года, сделанных в соответствии со статьей 182 Закона о радиосвязи 1992 года.

Изделие	Mercury Marine VesselView 703
Стандартн.	Описание
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 32 версия 1.9.1	Электромагнитная совместимость и вопросы радиочастотного спектра (ERM); широкополосные системы передачи; оборудование передачи данных, работающее в полосе 2,4 ГГц и использующее широкополосные методы модуляции.

## Отчеты об испытаниях

Лаборатория	Номер отчета
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

## Уполномоченный орган

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

	<b>Уполномоченный представитель</b>
Подпись	Джон Пфайфер (John Pfeifer), президент, компания Mercury Marine 
Дата	16.02.2017

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 903

Mercury Marine заявляет, что следующий продукт, к которому относится настоящая декларация, соответствует требованиям уровня 1 и 2 в Австралии в соответствии с требованиями следующих уведомлений: Уведомление об устройствах радиосвязи (маркировка соответствия) 2003 года, Уведомление о радиосвязи (электромагнитная совместимость) 2008 года и Уведомление о радиосвязи (маркировка соответствия – электромагнитное излучение) 2003 года, сделанных в соответствии со статьей 182 Закона о радиосвязи 1992 года.

<b>Изделие</b>	Mercury Marine VesselView 903
<b>Стандартн.</b>	<b>Описание</b>
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 32 версия 1.9.1	Электромагнитная совместимость и вопросы радиочастотного спектра (ERM); широкополосные системы передачи; оборудование передачи данных, работающее в полосе 2,4 ГГц и использующее широкополосные методы модуляции.

## Отчеты об испытаниях

<b>Лаборатория</b>	<b>Номер отчета</b>
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER402349

## Уполномоченный орган

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

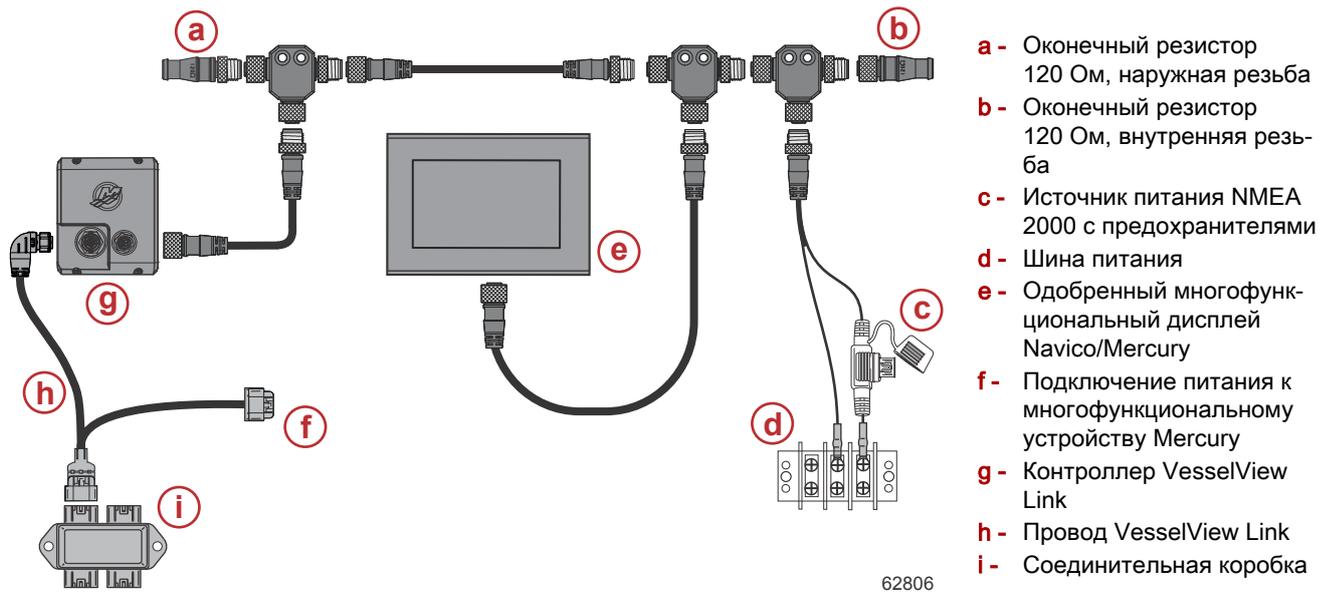
	<b>Уполномоченный представитель</b>
Адрес	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939 Джон Пфайфер (John Pfeifer), президент, компания Mercury Marine
Подпись	
Дата	16.02.2017

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.

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 отходов.

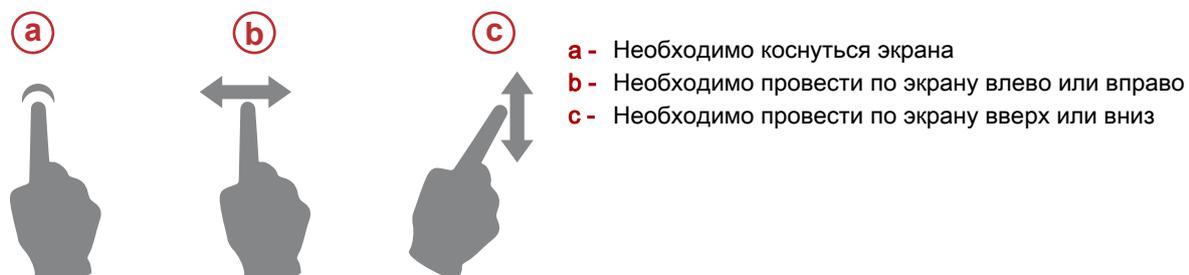
Система VesselView также может быть полностью интегрирована с глобальной системой позиционирования (GPS) судна или другим NMEA-совместимым устройством для обеспечения информации о курсе следования, скорости и запасе топлива до места назначения, обновляемой с периодичностью вплоть до одной минуты.

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.

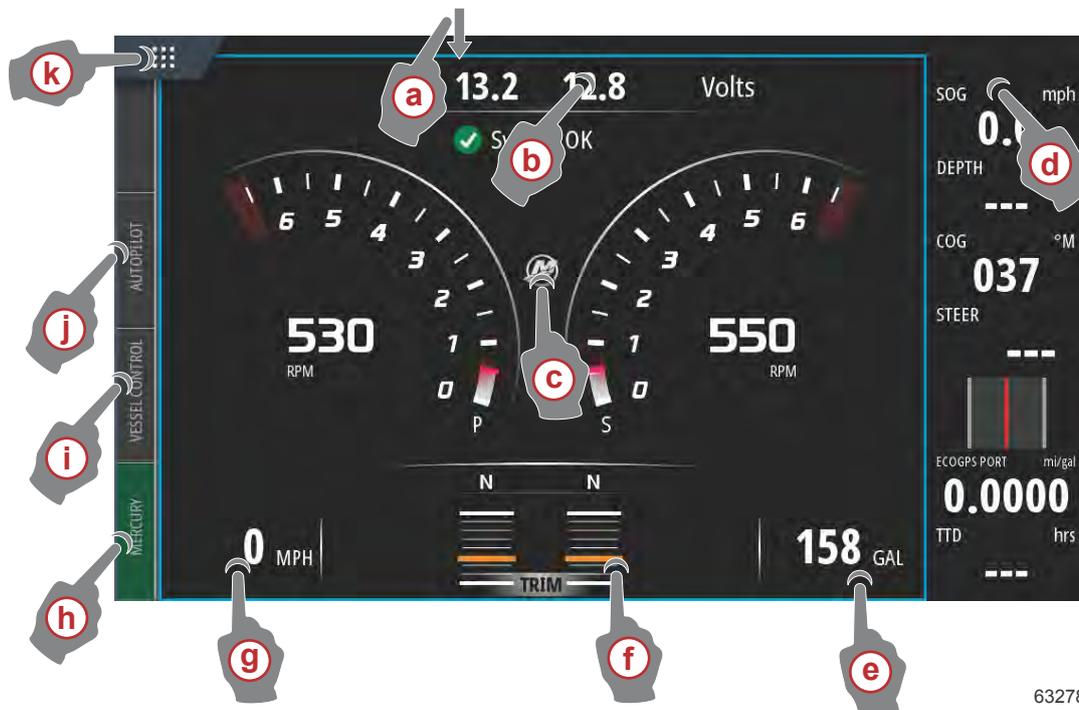
Система VesselView оснащена слотом для карты micro SD, с помощью которой можно импортировать и экспортировать индивидуальную конфигурацию судна. Им также может воспользоваться владелец для установки последней версии операционной системы. При использовании нескольких систем VesselView, например, для управления 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.



60139

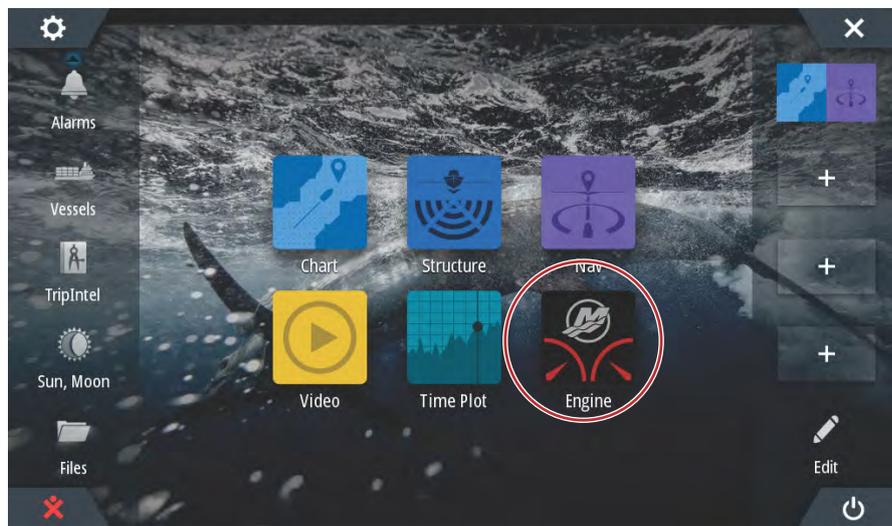


63278

- 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** - Прикосновение к этой области экрана увеличивает отображаемые данные
- c** - Прикосновение к значку логотипа Mercury выводит экран данных двигателя
- 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** - Прикосновение к этой области экрана увеличивает данные на экране
- f** - Прикосновение к этой области экрана увеличивает отсекание и данные вкладки на экране
- g** - Прикосновение к этой области экрана увеличивает данные на экране
- h** - 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.
- i** - Прикосновение к вкладке Vessel Control (Управление судном) выводит функции автопилота, связанные с VesselView
- j** - Прикосновение к вкладке Autopilot (Автопилот) выводит функции автопилота Mercury. Функции зависят от силового агрегата, а некоторые функции можно загрузить через магазин GoFree.
- k** - Прикосновение к меню HOME (Главное) переводит пользователя на основной экран главного меню блока VesselView. На этом экране для пользователя отображается сторона Navico® multifunctional display (MFD – сокр. англ. Multifunction display) и его функции, параметры и меню настроек. VesselView можно запустить, прикоснувшись к плитке Mercury на этом экране.

## Главная страница

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.



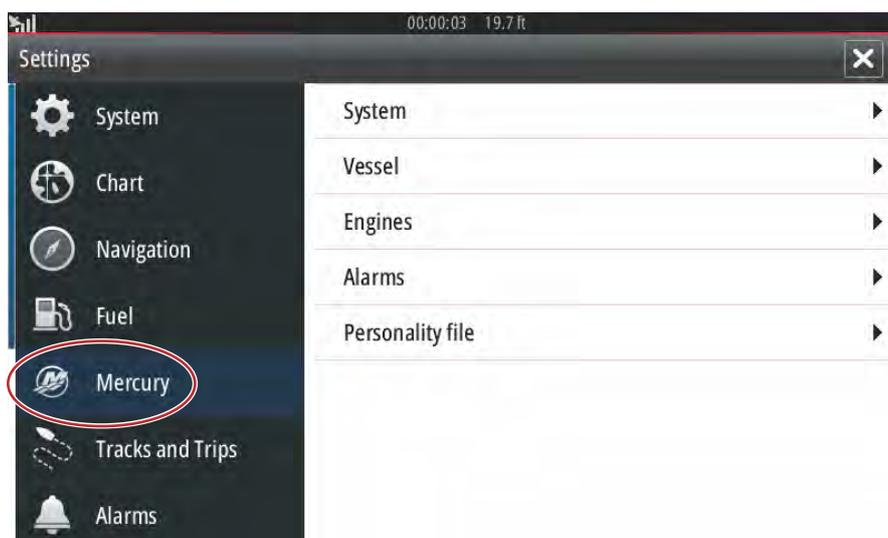
61481

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.



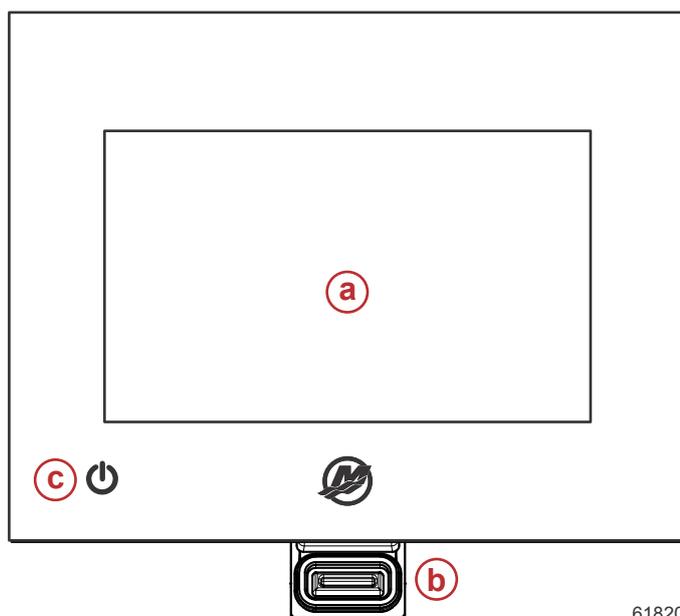
61482

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

### Передние элементы управления VesselView 502



- a - Сенсорный экран
- b - Слот для карты памяти micro SD
- c - Питание/яркость

61820

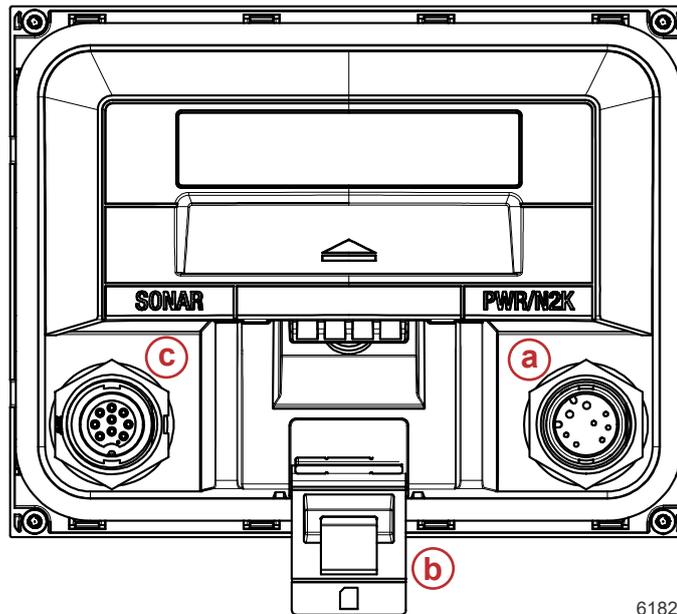
### Использование передних элементов управления VesselView 502

**Сенсорный экран:** На экране VesselView 502 есть много областей, которые чувствительны к прикосновению и управляются с помощью прикосновения или проведения пальцем по вертикали или горизонтали.

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

**Питание/яркость:** При однократном нажатии отображается диалоговое окно элементов управления системой. Повторение коротких нажатий циклически изменяет яркость подсветки. При длительном нажатии блок включается/выключается.

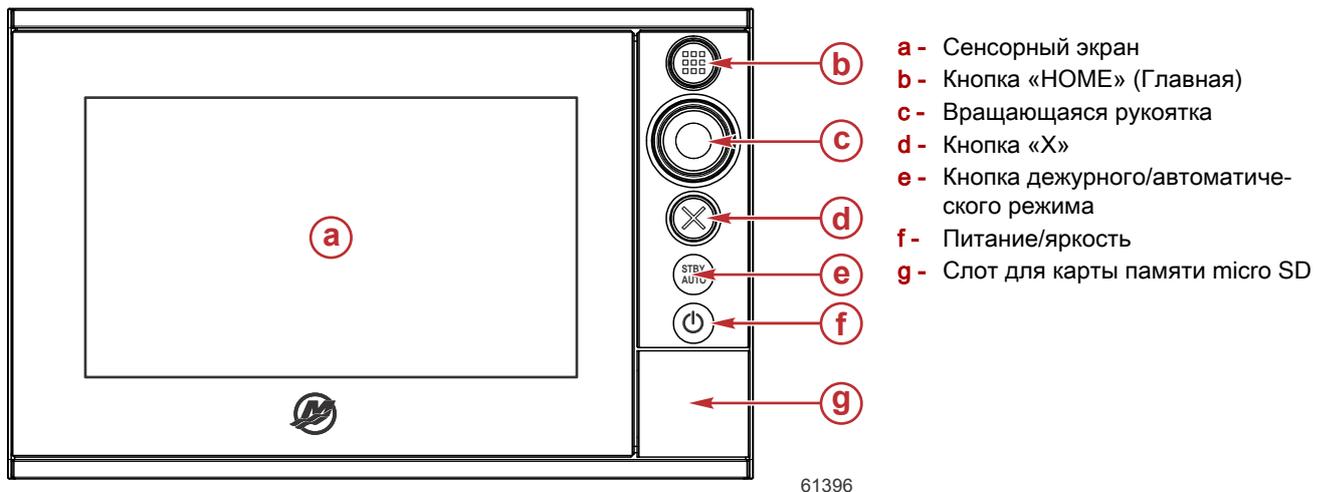
## Соединения на задней панели VesselView 502



61823

Позиция	Функция	Описание
а	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.

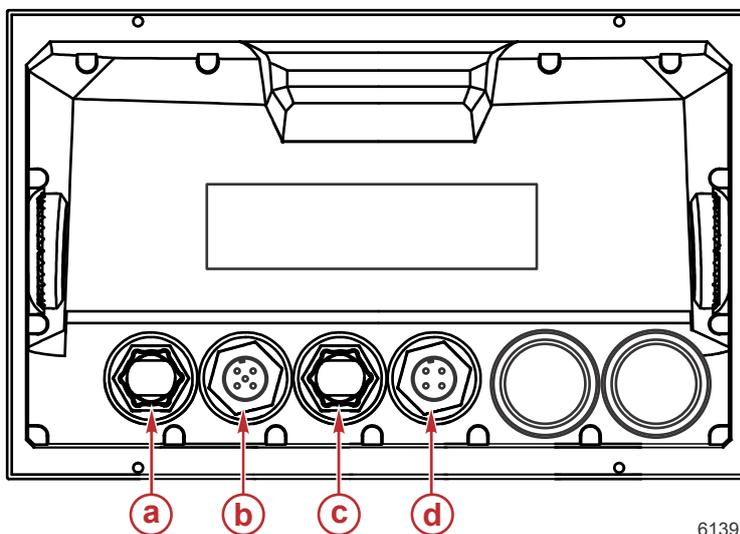
**«X».** Нажмите один раз, чтобы выйти из диалогового окна, вернуться на предыдущий уровень меню или убрать курсор из панели.

**«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.

**Питание/яркость:** При однократном нажатии отображается диалоговое окно элементов управления системой. Повторение коротких нажатий циклически изменяет яркость подсветки. При длительном нажатии блок включается/выключается.

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

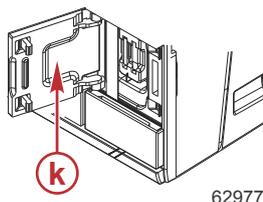
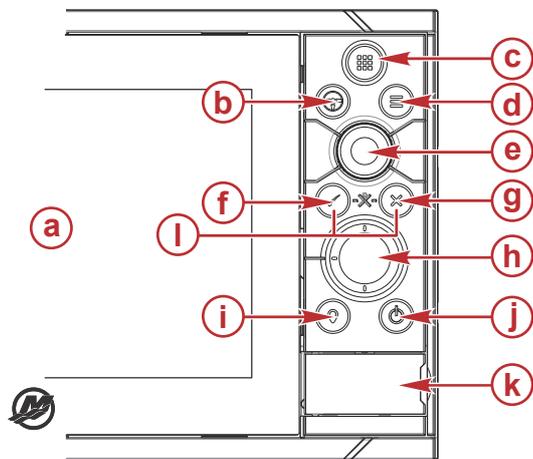
### Соединения на задней панели VesselView 702



61397

Позиция	Функция	Описание
a	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

### Передние элементы управления VesselView 703



62977

- a - Сенсорный экран
- b - Кнопка штурвала
- c - Кнопка главной страницы
- d - Кнопка меню
- e - Вращающаяся рукоятка
- f - Кнопка ввода
- g - Кнопка выхода
- h - Кнопки со стрелками
- i - Кнопка метки
- j - Кнопка питания
- k - Крышка устройства чтения карт
- l - Комбинированные кнопки метки «Человек за бортом» (MOB – сокр. англ. Man overboard)

### Работа передних элементов управления VesselView 703

**Сенсорный экран:** На экране VesselView 703 есть много областей, которые чувствительны к прикосновению и управляются с помощью прикосновения или проведения пальцем по вертикали или горизонтали.

**Кнопка главной страницы** – открывает главную страницу для дальнейшего выбора страниц и параметров настройки.

**Кнопка штурвала** – кнопка, настраиваемая пользователем, см. руководство пользователя. Без функции автопилота по умолчанию: кратковременное нажатие – переключение панелей на разделенном экране, длительное нажатие – разворачивание активной панели на весь экран. С функцией автопилота по умолчанию: кратковременное нажатие – открывается контроллер автопилота, и автопилот переводится в дежурный режим, длительное нажатие – переключение панелей на разделенном экране.

**Кнопка меню** – отображение меню активной панели.

**Поворотная кнопка** – поворот – увеличение/уменьшение изображения или пролистывание меню, нажатие – выбор параметра.

**Кнопка ввода** – выбор параметра или сохранение настроек.

**Кнопка выхода** – выход из диалогового окна, возврат на предыдущий уровень меню и удаление курсора из панели.

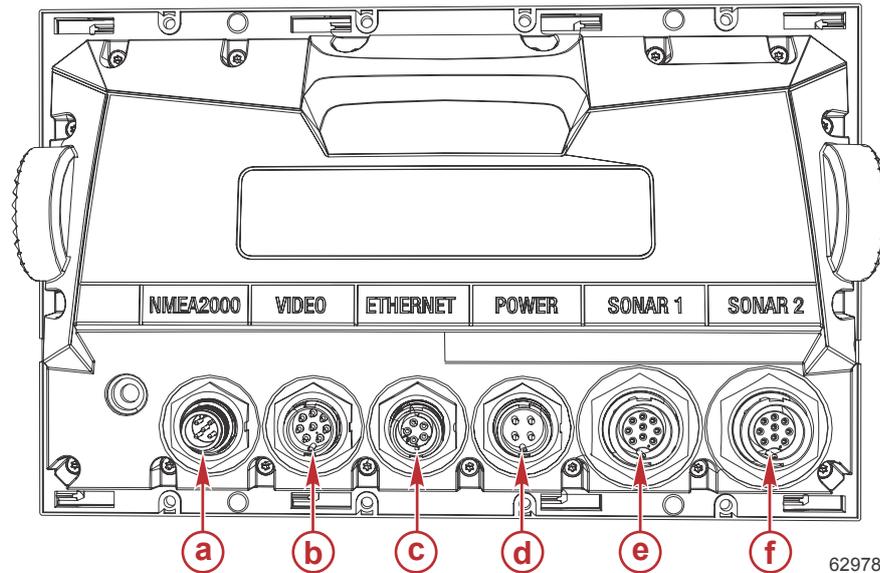
**Кнопки MOB** – при одновременном нажатии кнопок **Enter** (Ввод) и **Exit** (Выход) создается MOB (Человек за бортом) в точке расположения судна.

**Кнопки со стрелками** – активация или перемещение курсора. Работа с меню: навигация между элементами меню и регулирование значений.

**Кнопка метки** – установка точки маршрута в точке расположения судна или в точке курсора, когда он активен

**Кнопка питания** – при длительном нажатии блок включается/выключается. При однократном нажатии отображается диалоговое окно элементов управления системой, при дополнительных нажатиях – последовательное переключение 3 уровней яркости экрана по умолчанию.

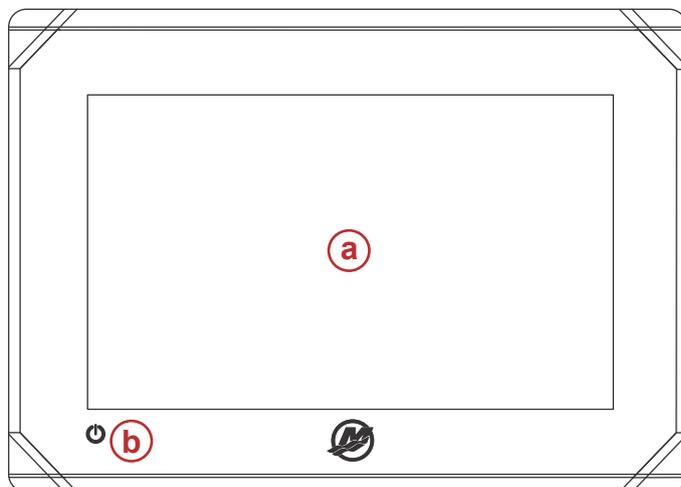
### Соединения на задней панели VesselView 703



62978

Позиция	Функция	Описание
а	NMEA 2000	Подключение к сети NMEA 2K
б	Видеовход	Предоставляется вход для источников видео, таких как камеры, и порт NMEA 0183
в	Ethernet	Соединение с сетевыми модулями с высокой пропускной способностью
г	Мощность	Подключение электропитания
д	Эхолотатор 1	Для одноканального преобразователя ЧИРП, обычного или HDI 50/200 кГц
е	Эхолотатор 2	Для одноканального преобразователя ЧИРП, обычного, TotalScan, StructureScan или ForwardScan 50/200 кГц

### Передние элементы управления VesselView 903



- a** - Сенсорный экран
- b** - Кнопка питания

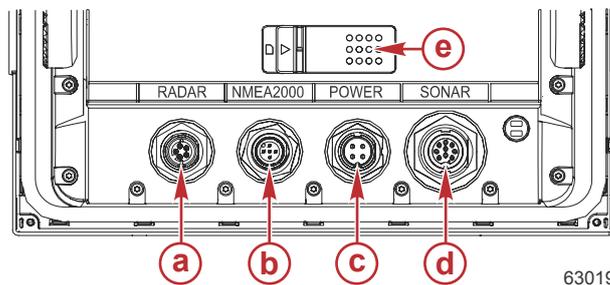
63020

## Работа передних элементов управления VesselView 903

**Сенсорный экран** – позволяет сенсорную навигацию на экранах с данными судна.

**Кнопка питания** – при длительном нажатии блок включается/выключается. При однократном нажатии отображается диалоговое окно элементов управления системой.

## Соединения на задней панели VesselView 903



Позиция	Функция	Описание
а	Радар/Ethernet	Соединение с сигналом радара судна или Ethernet
б	NMEA 2000	Соединение с сетью NMEA 2000
в	Мощность	Подключение электропитания
г	Гидролокатор	ЧИРП, широкополосный, визуализация DownScan и SideScan (в зависимости от преобразователя)
д	Дверца для карты micro SD	Предоставляются два слота для карт памяти, чтобы загружать графики и обновления программного обеспечения

## Обзор канала VesselView

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:

### Дисплеи VesselView Mercury

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

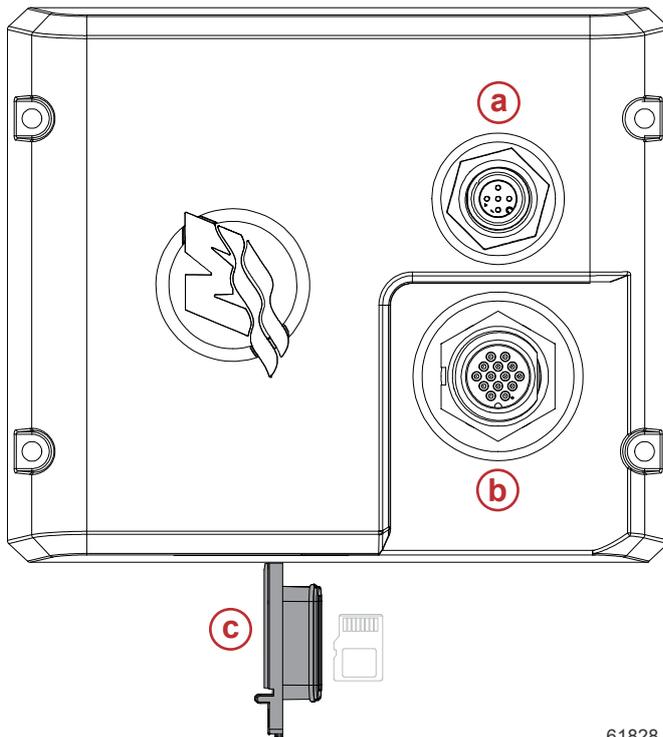
### Дисплеи, совместимые с Simrad

- NSS evo2 и evo3
- NSO evo2
- GO XSE

### Дисплеи, совместимые с Lowrance

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

## Подключение VesselView Link



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

61828

## 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 мощных 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.

Примечания:

# Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

## Оглавление

Экран предупреждения о запуске VesselView.....	16	Active Trim Setup (Настройка системы управления дифферентом) .....	25
Экран загрузки.....	16	Завершение работы программы установки .....	27
Программа установки.....	17	Создание снимков экрана.....	28
Импорт конфигурации .....	18	Настройка источника данных.....	31
Настройка двигателя .....	19	Источники данных .....	31
Настройка дисплея .....	21	Увеличение экранов данных.....	32
Настройка устройства .....	21	Приборная панель.....	34
Настройка единиц .....	22	Выбор данных двигателя.....	35
Конфигурация баков .....	22		
Настройка скорости .....	25		

## 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.

### WARNING

Do not rely on this product as your primary source of navigation.

The operator is responsible for using official government charts and prudent methods for safe navigation.

The weather information is subject to service interruptions and may contain errors or inaccuracies and consequently should not be relied upon exclusively. You are urged to check alternate weather information sources prior to making safety related decisions. You acknowledge and agree that you shall be solely responsible for use of the information and all decisions taken with respect thereto. By using this service, you release and waive any claims against Sirius Satellite Radio Inc., WSI, Navcast Incorporated, and Navico Inc. with regard to this service.

User assumes all liability for operation and associated risks.

Accept

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

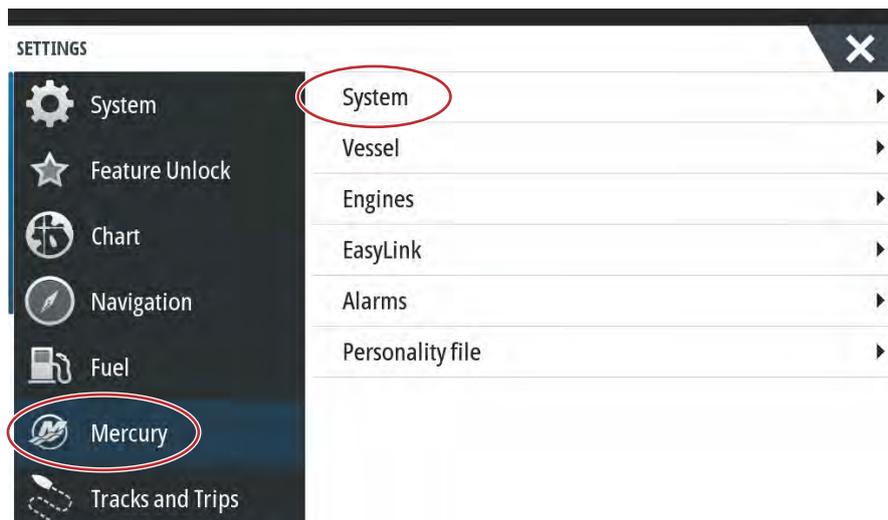
## Программа установки

Мастер настройки VesselView позволяет выполнить первые шаги по настройке VesselView. Доступ к мастеру настройки возможен в любое время из меню **Settings** (Настройки). Откройте окно **System Controls** (Элементы управления системой). Окно **System Controls** можно вывести, проведя пальцем по экрану блока сверху вниз. Выберите плитку **Settings** (Настройки).



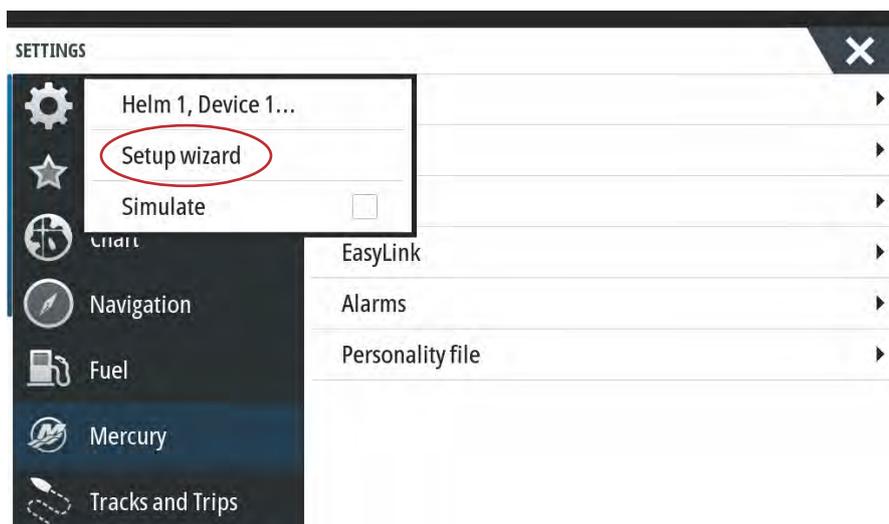
61504

Выберите пункт **Mercury** с левой стороны экрана. Выберите пункт **System** (Система).



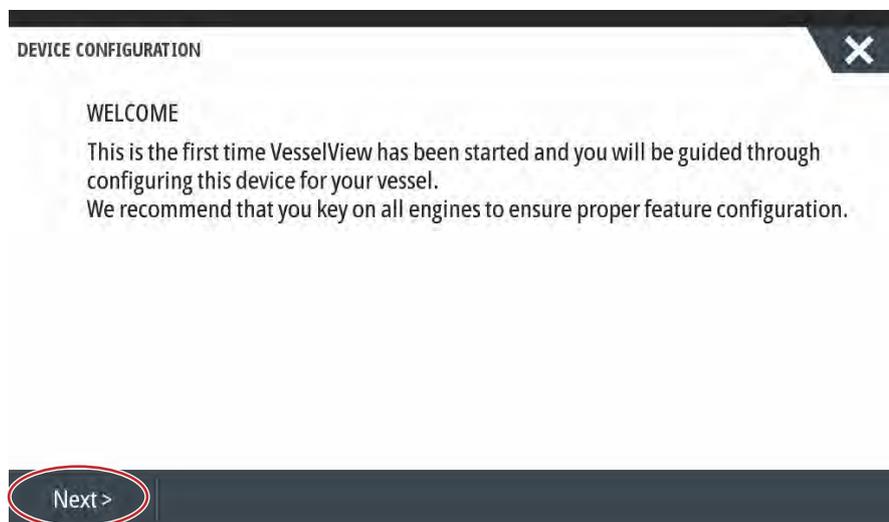
61505

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



61506

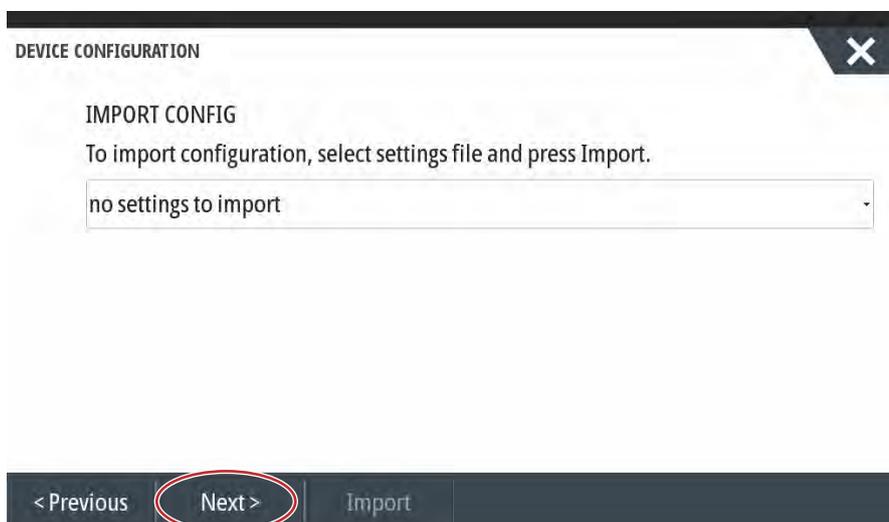
На приветственном экране конфигурации устройства выберите **Next** (Далее), чтобы запустить мастер настройки.



61507

### Импорт конфигурации

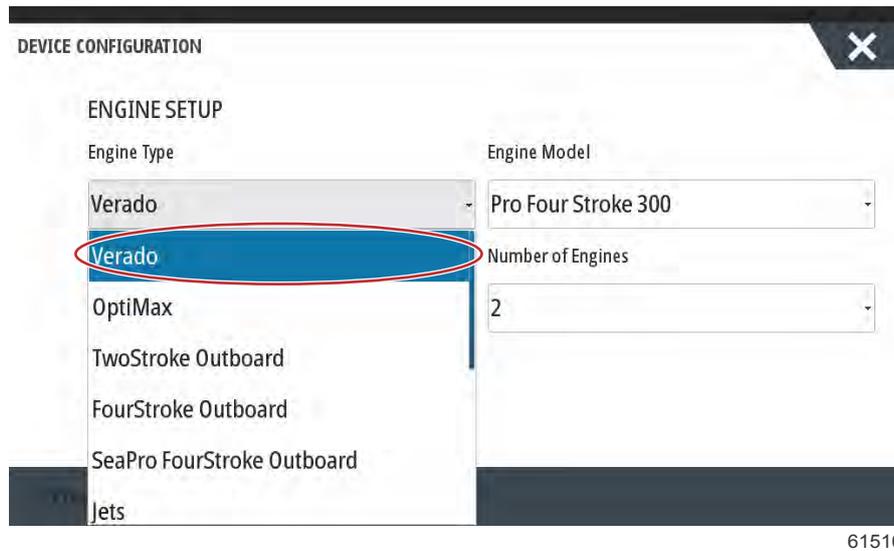
Чтобы импортировать существующую конфигурацию судна, вставьте карту micro SD с файловой системой FAT или FAT32 и файлом конфигурации, а затем выберите этот файл в раскрывающемся меню. При отсутствии файла импорта выберите «Next» (Далее) для продолжения.



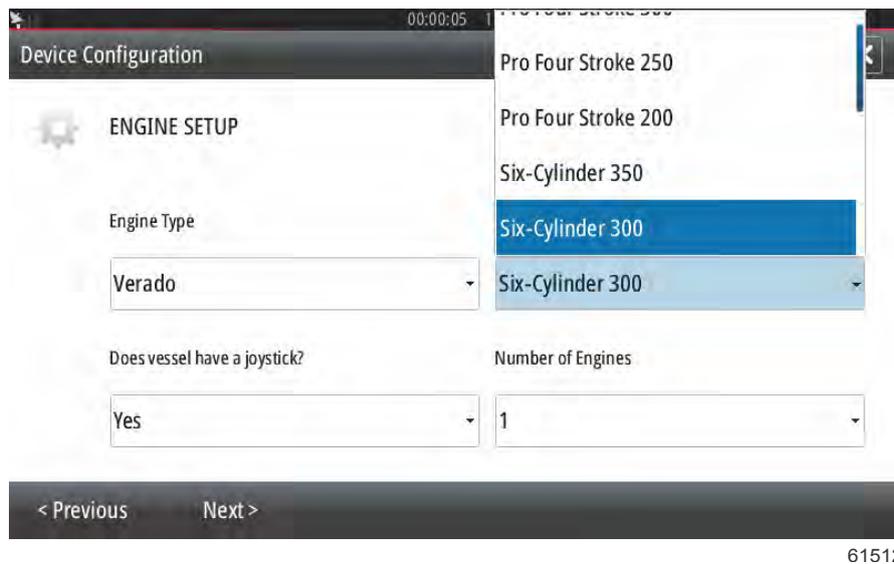
61508

## Настройка двигателя

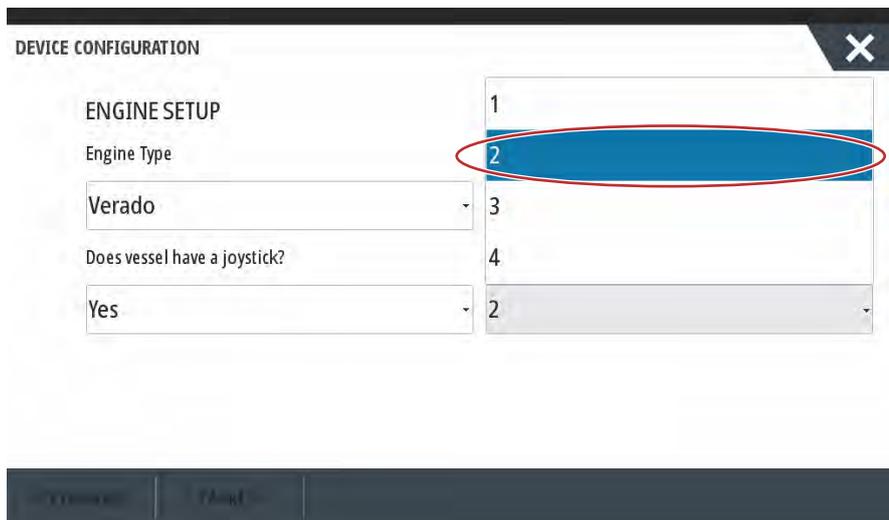
1. На экране **Engine Setup** (Настройка двигателя) с помощью поворотной кнопки или прикосновения к полям меню можно выбрать соответствующий пункт.
2. Выполните выбор пунктов на экране **Engine Setup**.



### Выбор семейства двигателей

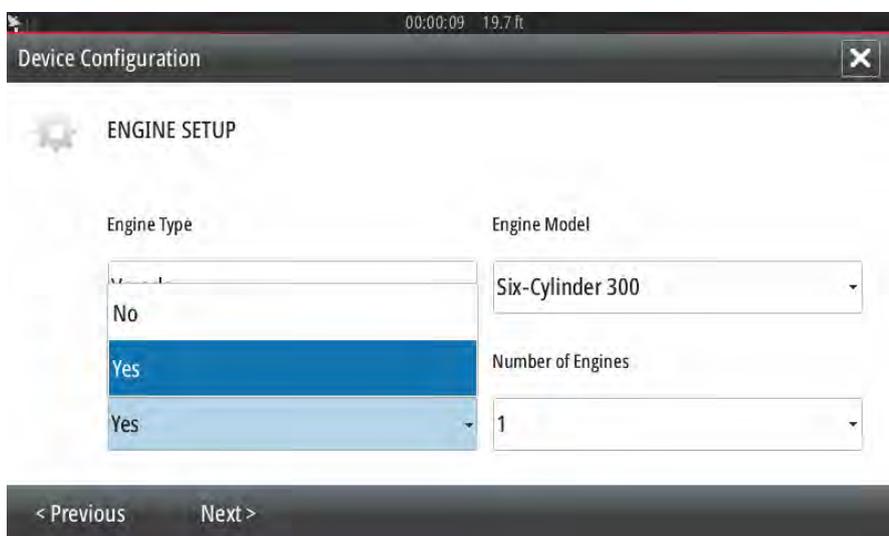


### Выбор модели двигателя



61517

### Количество двигателей



61514

### Выбор джойстика

3. По завершении выбора пунктов выберите **Next** (Далее), чтобы продолжить.

## Настройка дисплея

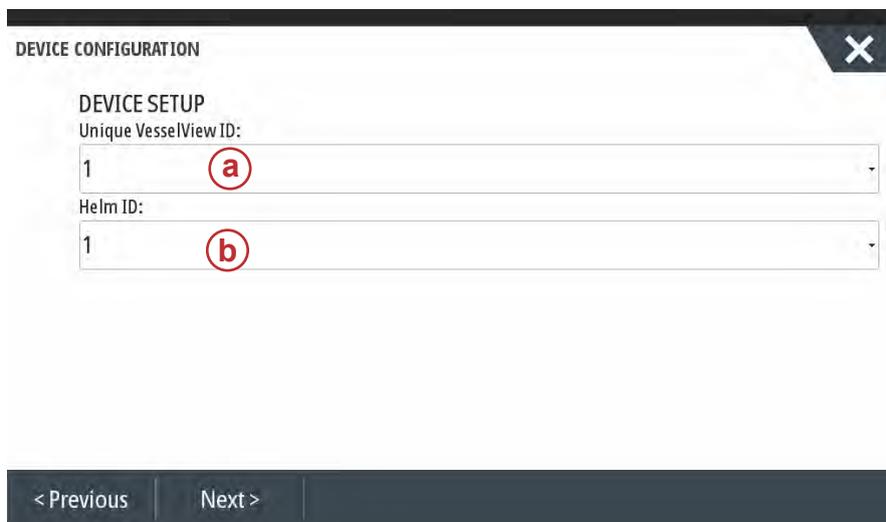
В зависимости от количества двигателей, указанных на экране **Engine Setup** (Настройка двигателя), выберите двигатели, которые должны отображаться этим блоком VesselView. Можно выбрать до четырех двигателей. Выберите **Next** (Далее), чтобы продолжить.



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).



- 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.



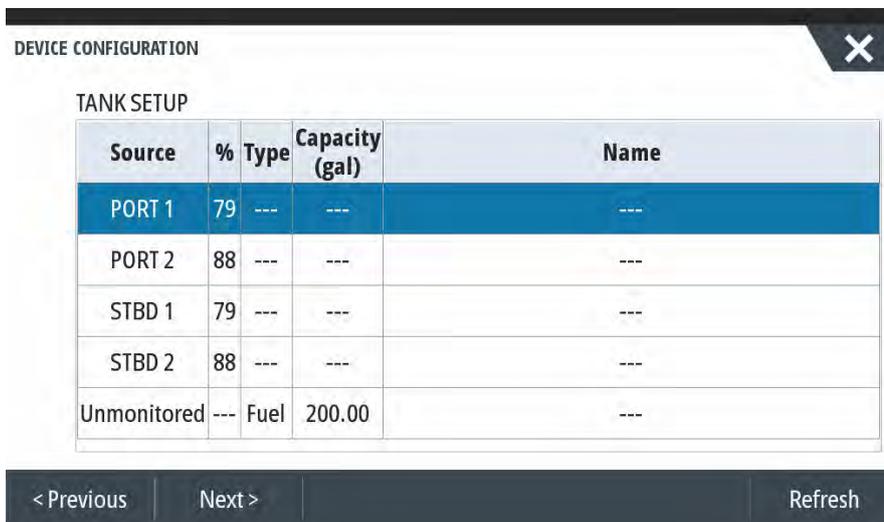
61521

## Конфигурация баков

На экране настройки бака можно назначить тип, емкость и имя бака. В столбце «%» отображается заполнение объема бака в реальном времени. При нажатии на кнопку Refresh (Обновление) запрашиваются датчики резервуара и обновляются показания.

Неконтролируемый бак – это бак, у которого нет связанного с ним датчика. Уровень топлива изменяется в зависимости от расчетного потребления топлива двигателями.

Выберите строку бака, который нужно настроить.



61524

Типы баков следующие: топливный, масляный, водяной, фекальный и генераторного агрегата. Выбор генераторного агрегата в качестве типа бака не добавит объем бака генераторного агрегата к общему объему топливных баков двигателей судна.

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type  
None

Tank capacity (gallons)  
0000.00

Name  
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type  
None

None

Fuel

Oil

Water

Gray

Black

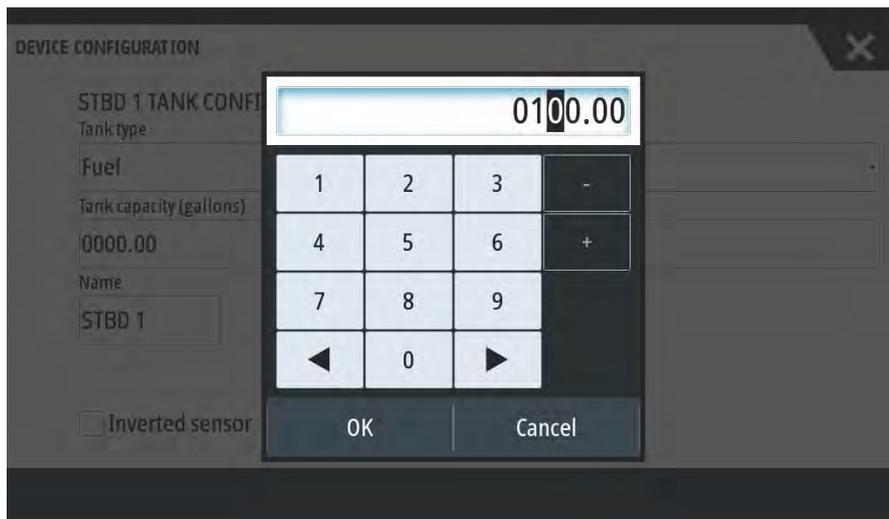
Live well

61525

**Выберите тип бака.**

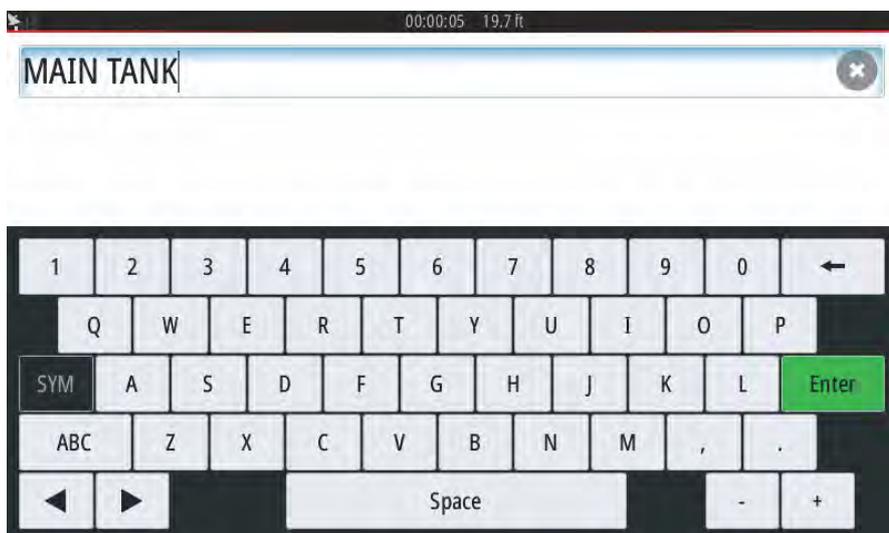
Для ввода емкости используйте экранную клавиатуру. По завершении ввода данных о емкости бака выберите **OK**, чтобы закрыть клавиатуру.

VesselView позволяет оператору инвертировать значение объема контролируемых баков. Эта опция доступна для приспособления к некоторым датчикам баков, которые передают данные, инвертированные по отношению к данным датчиков, изготовленным для использования в Северной Америке.



61526

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

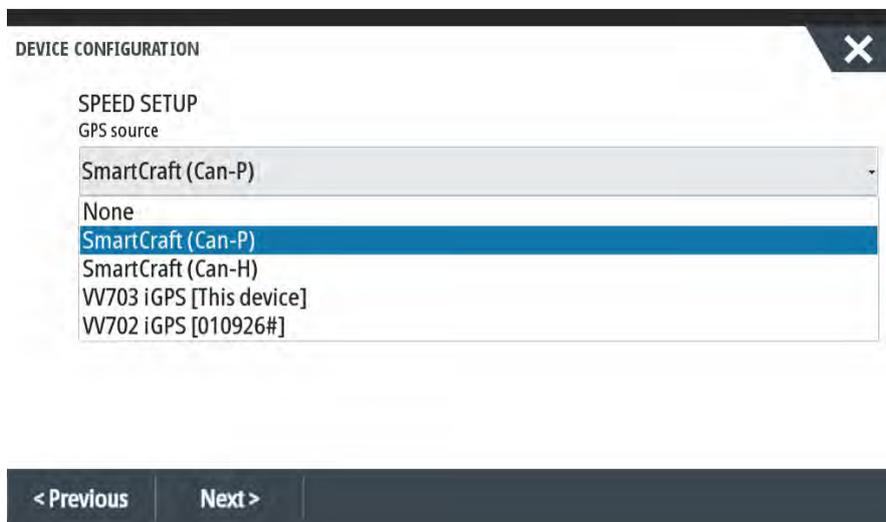


61528

После ввода имени бака выберите **Enter** (Ввод) на клавиатуре, чтобы перейти к следующей строке бака на экране Tank Setup (Настройка бака). После ввода всех данных настройки бака выберите кнопку **Refresh** (Обновить) в нижнем углу. Проверьте точность всех полей данных и выберите **Next** (Далее), чтобы продолжить мастер настройки.

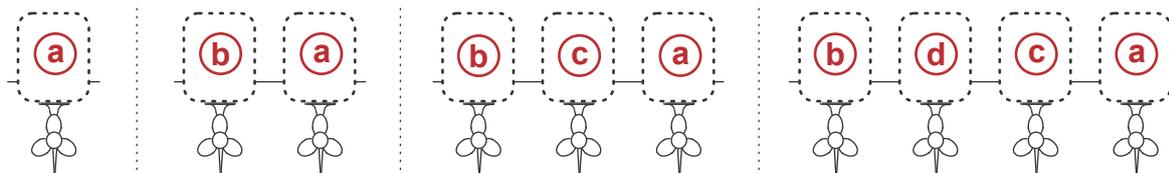
## Настройка скорости

В меню Speed Setup (Настройка скорости) имеются три варианта определения того, как VesselView получает информацию о скорости. Если судно оснащено GPS, в раскрывающемся меню можно выбрать доступные устройства. Если судно оснащено датчиком Пито, выбирается этот вариант. Если судно оснащено лопастным датчиком, то вариант выбирается из раскрывающегося списка. После выбора источника скорости выберите **Next** (Далее), чтобы продолжить.



61529

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



60056

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

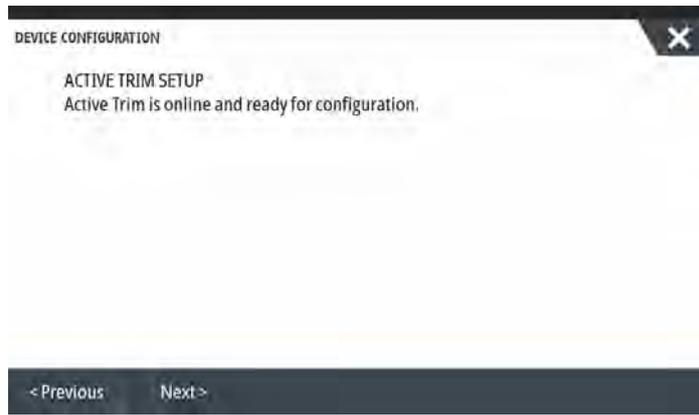
## Active Trim Setup (Настройка системы управления дифферентом)

Мастер настройки помогает оператору выполнить настройку и конфигурацию Active Trim. Следуйте инструкциям на экране для каждого шага.



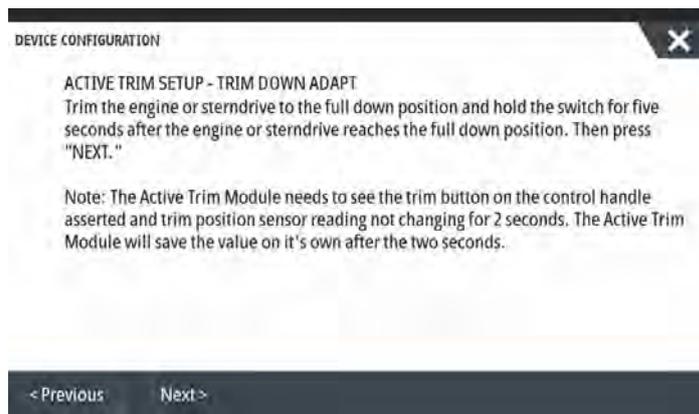
64007

Выбор функции Active Trim



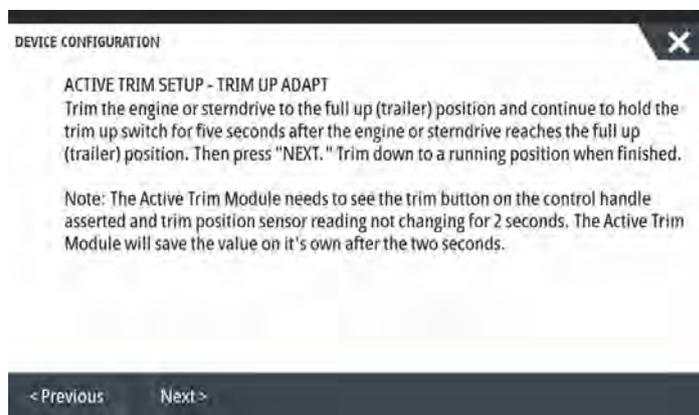
64008

### Экран активации Active Trim



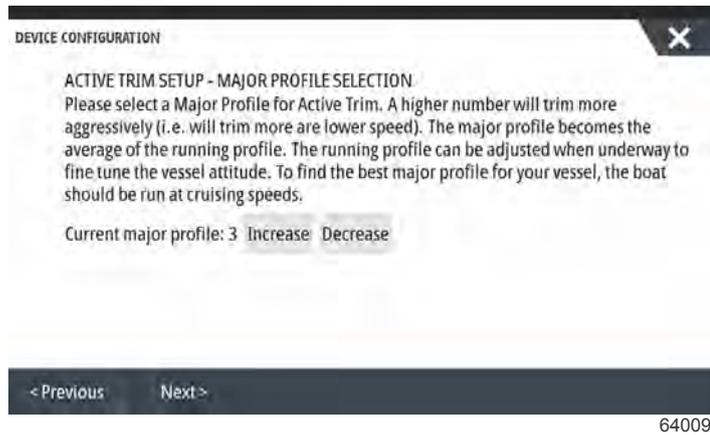
64010

### Экран адаптации опускания при дифферентовке



64011

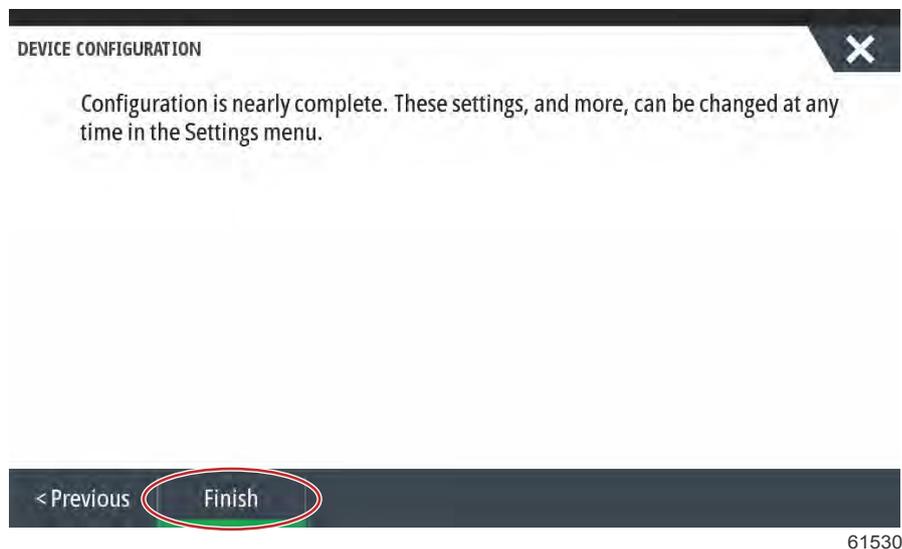
### Экран адаптации поднимания при дифферентовке



Экран выбора основного профиля

## Завершение работы программы установки

Выберите **Finish** (Завершить), чтобы завершить мастер настройки на VesselView. Не выключайте блок, пока экран Finish (Завершение) не заменится экраном активности судна.



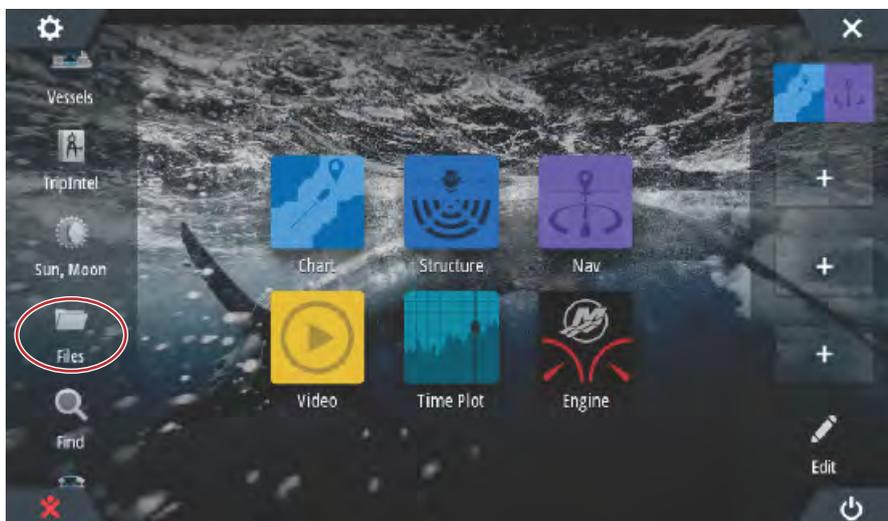
## Создание снимков экрана

VesselView позволяет делать снимки полного содержимого экрана и хранить их для загрузки на карту SD. Для снимков экрана из VesselView 502 и 903 включите параметр **Screen Capture** (Снимок экрана) в меню **Settings>System** (Настройки>Система). Дважды прикоснитесь к верхнему краю области экрана, чтобы активировать снимок экрана. Для снимков экрана из VesselView 702 и 703 одновременно нажмите кнопку **Power** (Питание) и кнопку **Home** (Возврат в исходное положение). На VesselView 502 снимки экрана можно делать двойным прикосновением к панели заголовка открытого диалогового окна или двойным прикосновением к панели заголовка экрана, если диалоговое окно не открыто. В нижней части экрана появляется вкладка уведомления, содержащая номер снимка экрана. Эта вкладка уведомления отсутствует на самом снимке экране.



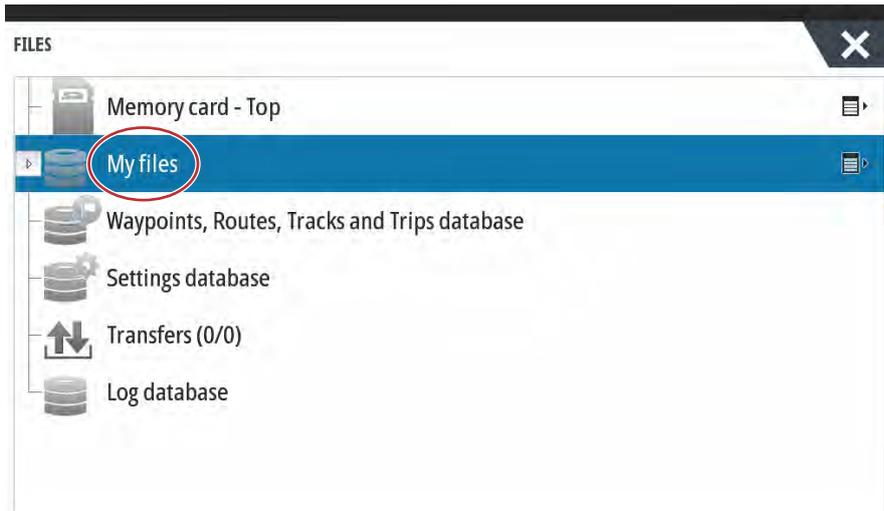
61472

VesselView имеет внутреннюю память для хранения снимков экрана. Рекомендуется выполнять резервное копирование файлов с такими данными, как снимки экрана, точки маршрута, линии пути и маршруты, на карту SD или другое внешнее запоминающее устройство, а внутреннюю память держать максимально свободной. По умолчанию все снимки экрана хранятся в папке Screenshots (Снимки экрана) в My Files (Мои файлы). Доступ к папке My Files можно получить, проведя пальцем по экрану блока сверху вниз, чтобы вывести пункты меню с левой стороны. Выберите файл.

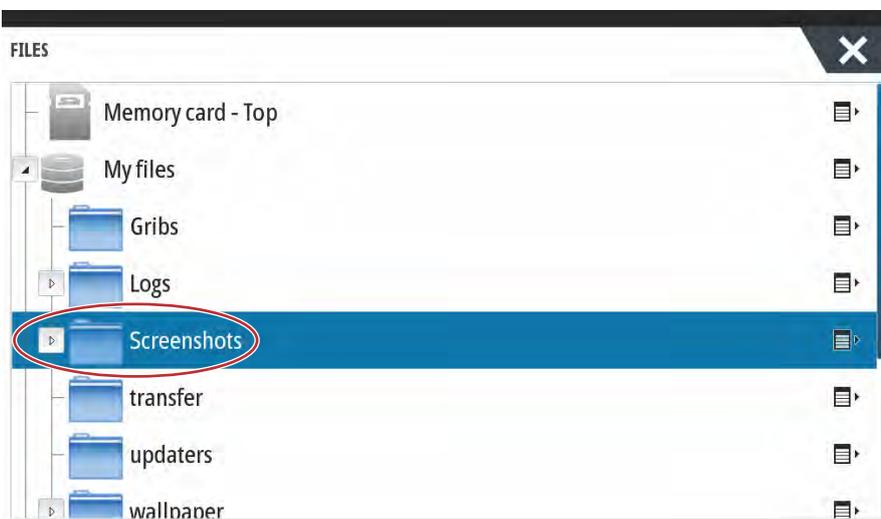


61473

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.

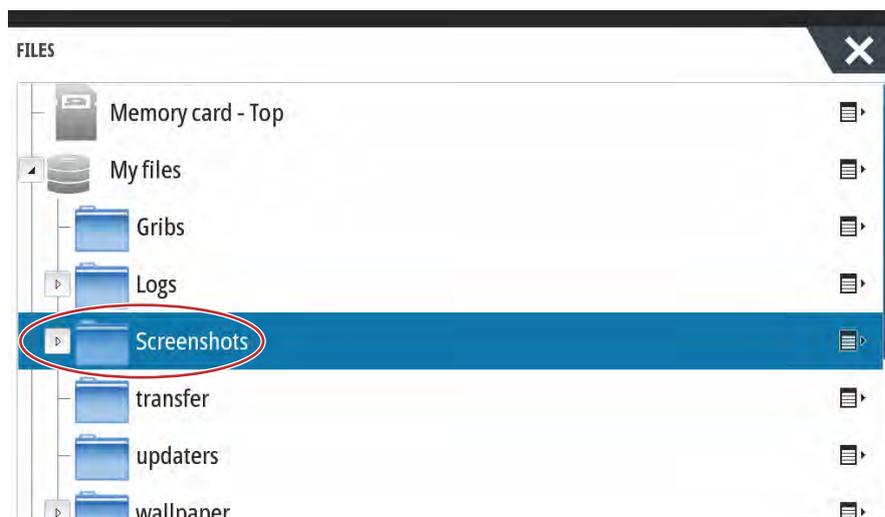


61474

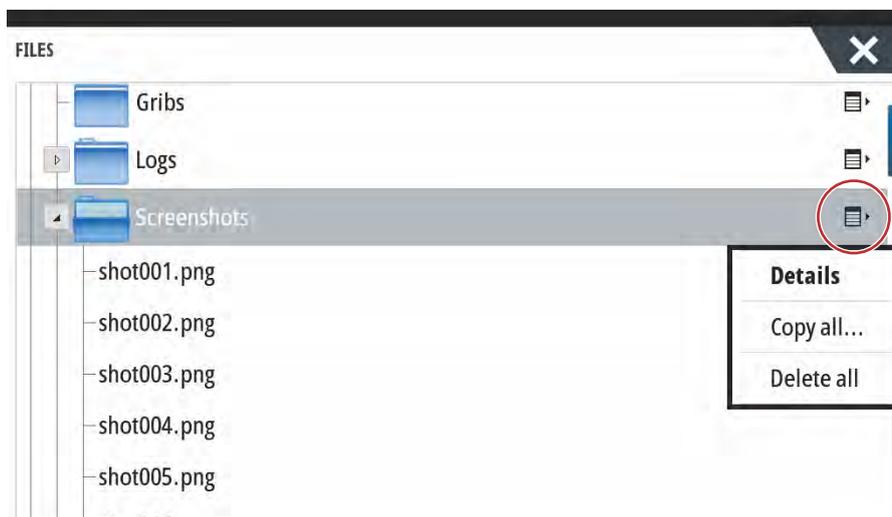


61475

Доступ к отдельным снимкам экрана можно получить, выбрав их. Одновременный доступ ко всем снимкам экрана можно получить с помощью значка **Details** (Сведения) с правой стороны окна Files (Файлы). Выбрав этот значок, можно просматривать сведения о снимках экрана, копировать все снимки экрана или удалять все снимки экрана.

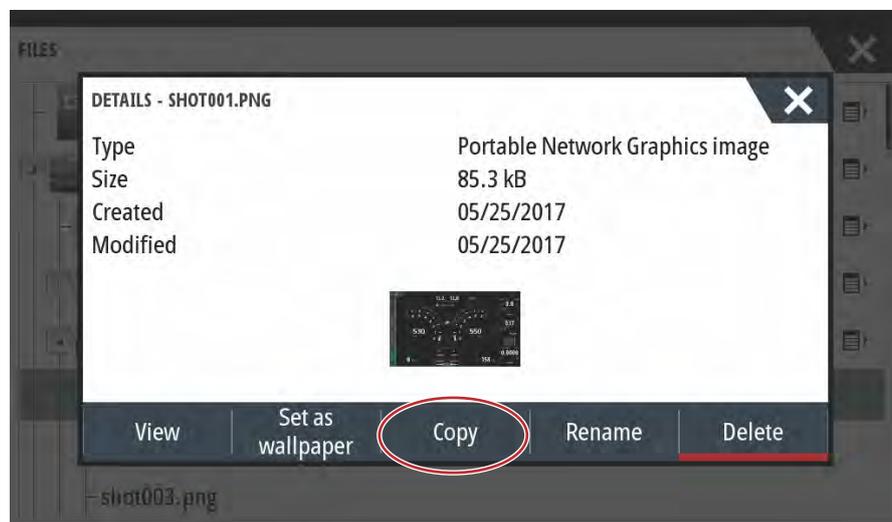


61475



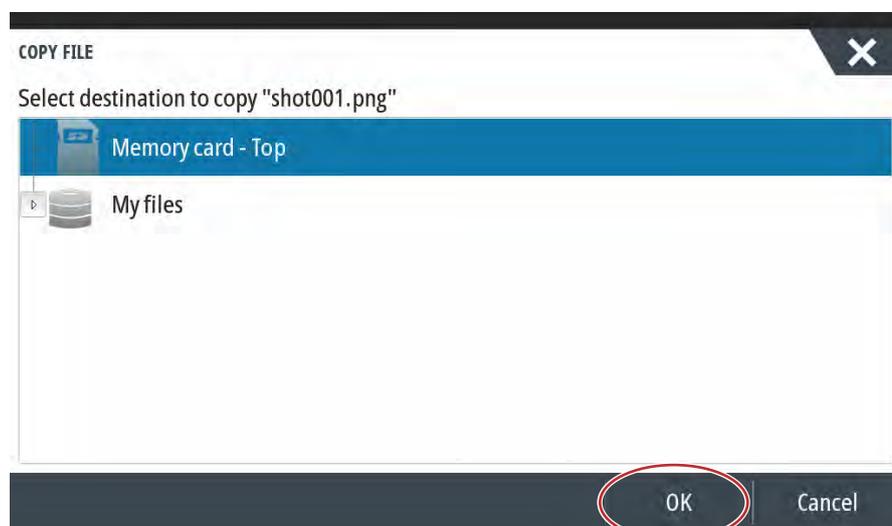
61477

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

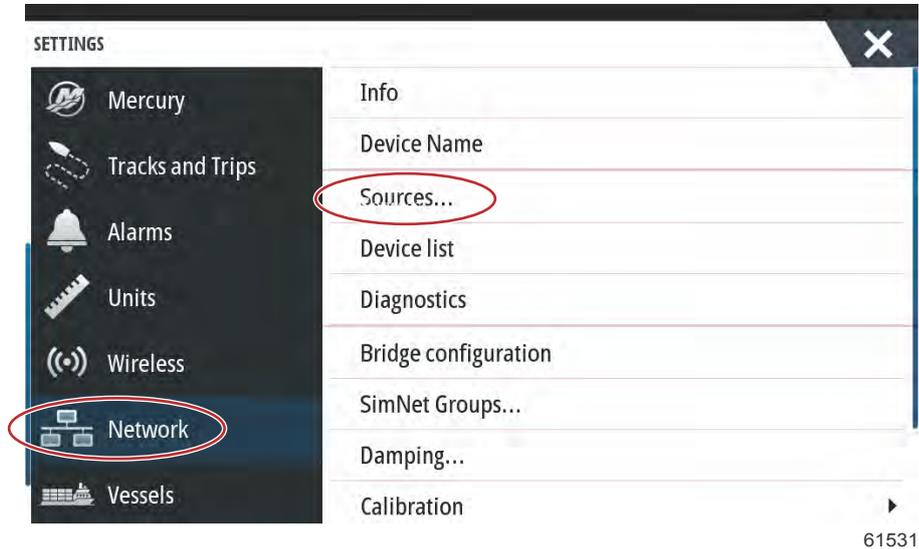
## Настройка источника данных

### Источники данных

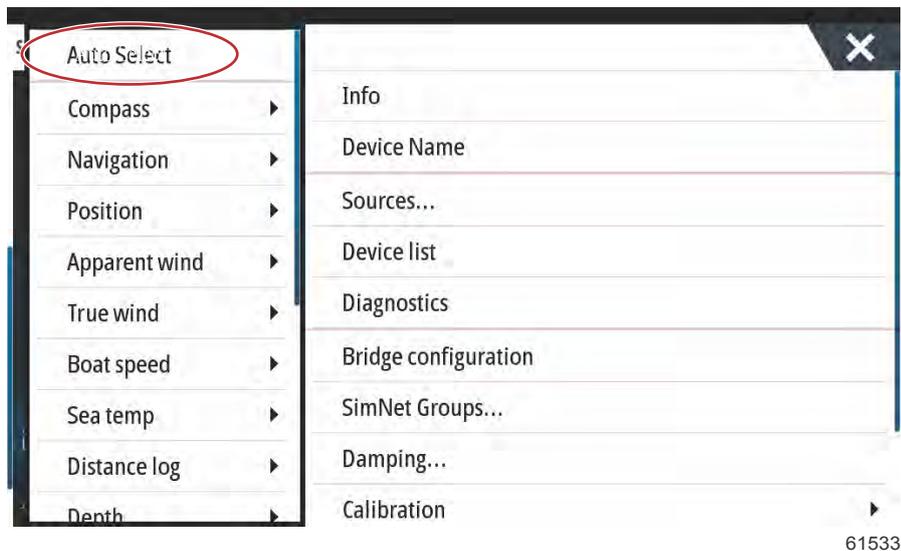
Чтобы настроить источники данных, выберите вкладку «HOME» (Главная) вверху экрана.

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...) .

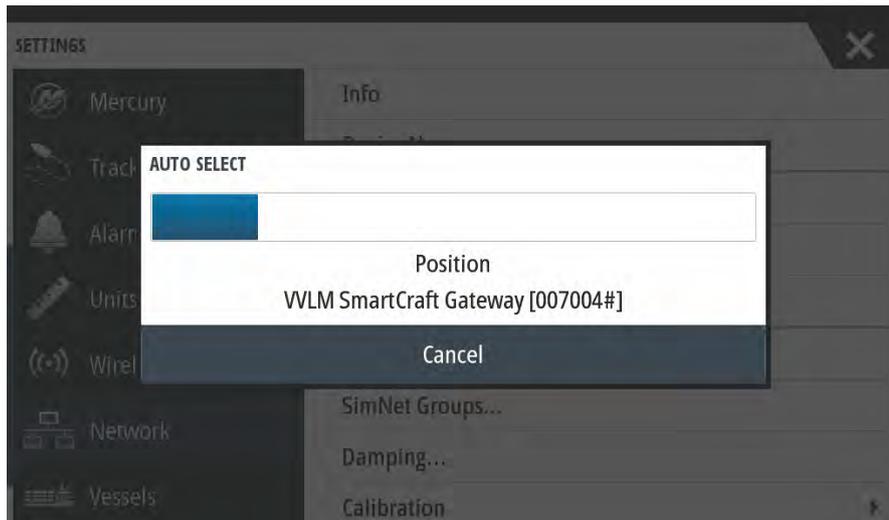


На экране VesselView отобразятся многочисленные источники данных. Для выполнения общего опроса всех обнаруживаемых устройств судна выберите пункт «Auto Select» (Автовывбор) вверху списка.



## 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

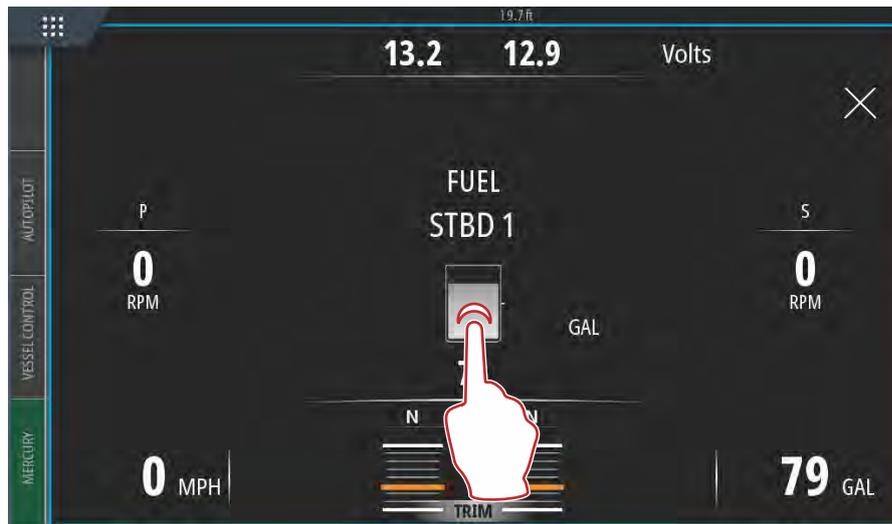
## Увеличение экранов данных

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



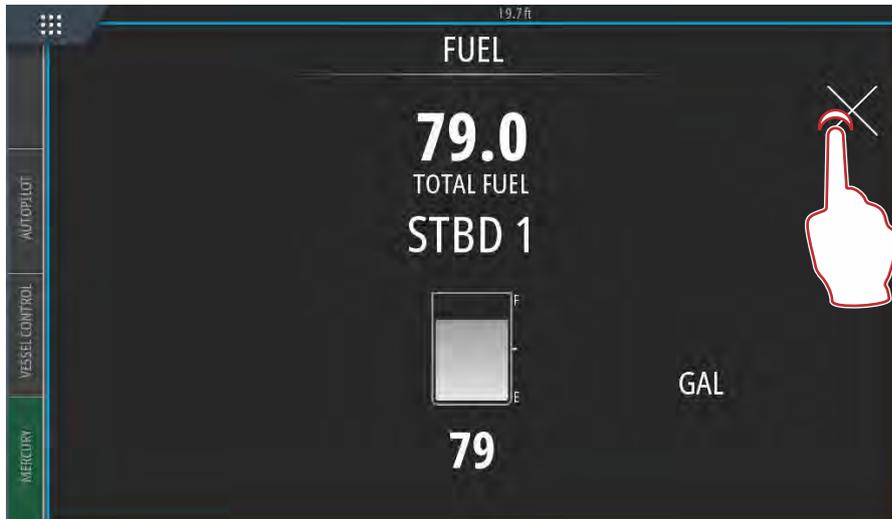
61725

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

Панель инструментов расположена с правой стороны дисплея. Панель инструментов содержит текстовые и числовые данные на многочисленных плитках. Каждая плитка на панели инструментов может быть изменена оператором. Существуют также варианты образа жизни на лодках, которые заполняют плитки данных полезной информацией для вашего типа лодок.

Вы можете настроить отображение панели инструментов в виде одной или двух панелей. Если вы зададите отображение в виде двух панелей, то можете настроить автоматическое переключение между обеими панелями, выбрав окно **Animate** (Анимация). Также можно выбрать период времени для данных, отображаемых на панели.



61731

С помощью меню выберите предварительно заданное действие для одной или обеих панелей. После выбора панели с действием на ней отображаются предварительно заданные приборы.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Это выключает панель инструментов только для текущей страницы.

### Включение/выключение панели инструментов

1. Активируйте панель инструментов, выбрав ее.
2. Нажмите кнопку **MENU** (МЕНЮ), чтобы открыть меню.
3. Выберите **Bar 1** (Панель 1) или **Bar 2** (Панель 2), а затем предварительно заданную панель с действием.

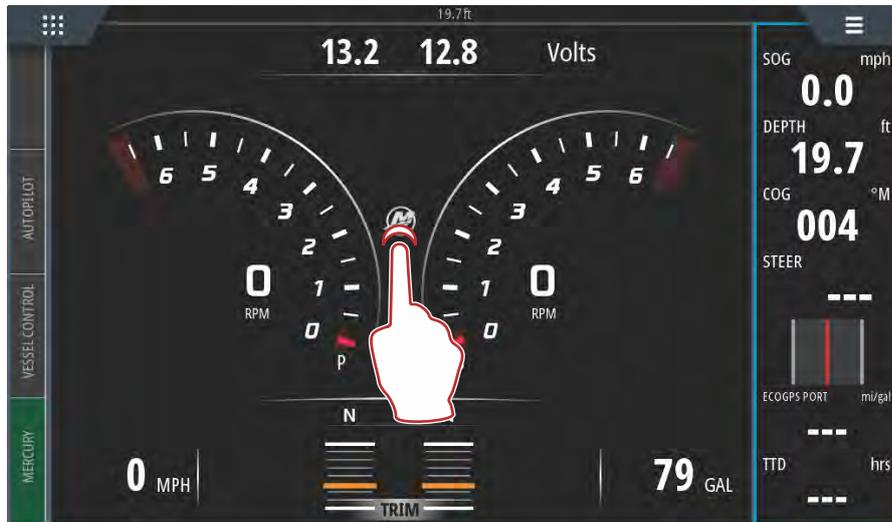
### Редактирование содержимого панели инструментов

1. Активируйте панель инструментов, выбрав ее.
2. Нажмите кнопку **MENU** (МЕНЮ), чтобы открыть меню.
3. Выберите **Edit** (Редактировать), чтобы изменить измерительный прибор, а затем прибор, который необходимо изменить.

4. Выберите содержимое, которое необходимо отобразить, в диалоговом окне **Choose Data** (Выбор данных).
5. Выберите Меню (Меню), а затем **Finish editing** (Завершить редактирование), чтобы сохранить изменения.

## Выбор данных двигателя

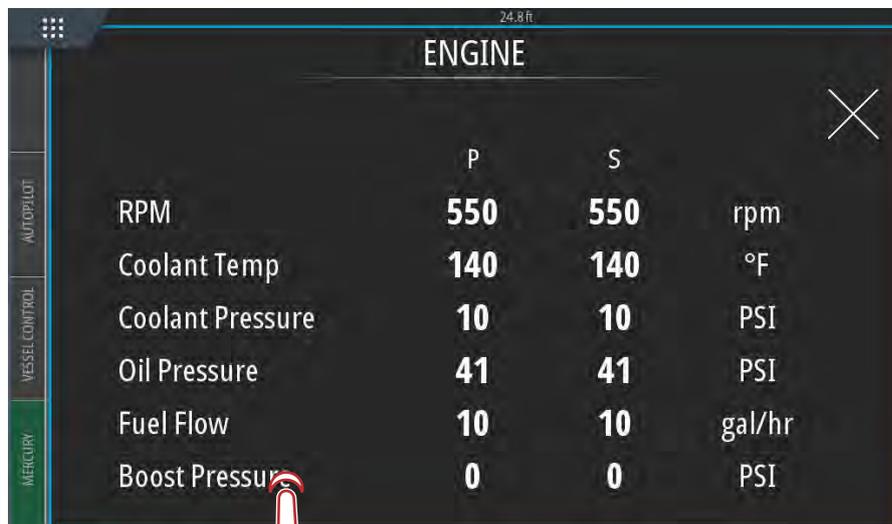
VesselView имеет функцию выбора данных двигателя, доступ к которой можно получить при длительном прикосновении к логотипу Mercury в виде буквы «М» в центре экрана.



63925

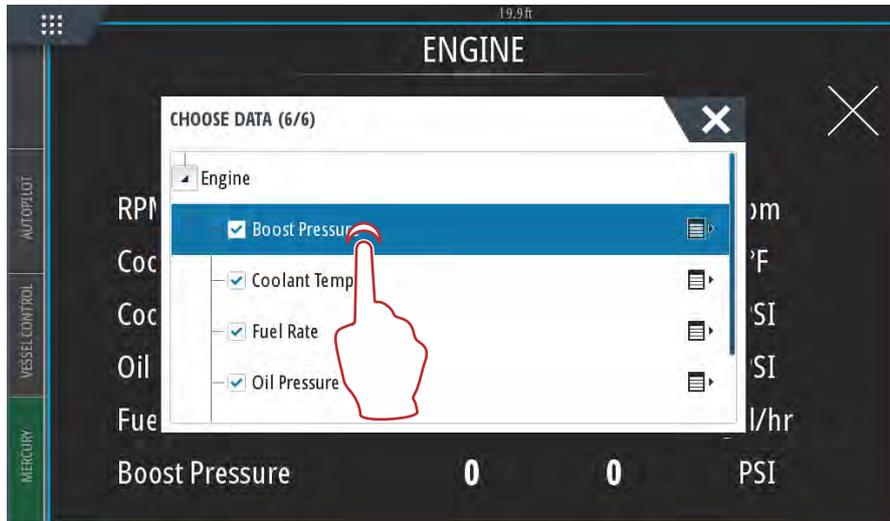
Местоположение логотипа в виде буквы «М»

На VesselView отображается экран всех параметров двигателя, которые в данный момент проверяются или активны на дисплее. При длительном прикосновении к любой из отображаемых строк данных двигателя выводится меню файлов доступных элементов данных двигателя. Оператор может включать или выключать данные, выбирая запись. Установленный флажок показывает, что соответствующие данные отображаются, а снятый флажок удаляет эти данные из отображения VesselView.



63925

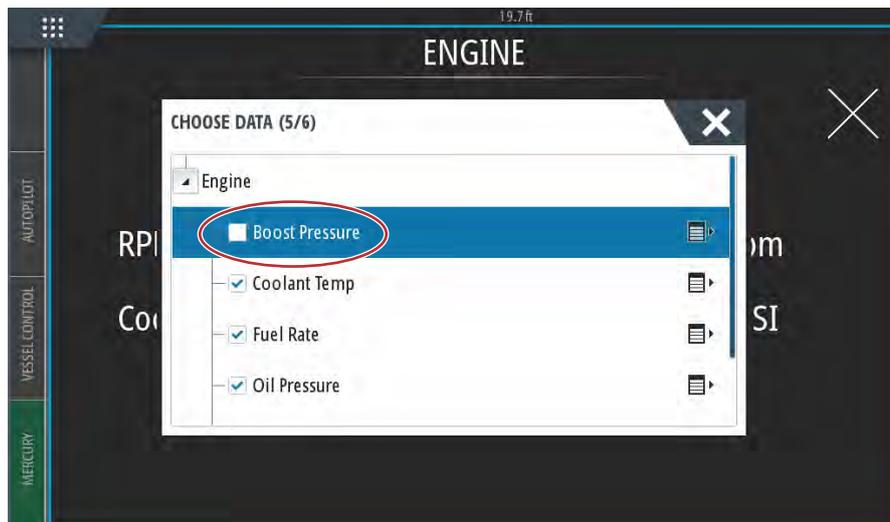
Выбор элемента данных двигателя



63927

**Прикоснуться, чтобы включить или выключить элемент**

В зависимости от силового агрегата судна, предоставляющего исходные данные в ходе мастера настройки, некоторые элементы могут не отображать какие-либо данные в реальном времени, потому что двигатель не использует или не передает эти данные. Например: дизельный бортовой двигатель будет передавать давление наддува турбоагрегата, в то время как газовый двигатель MerCruiser не будет, потому что в нем нет турбоагрегата.



63928

**Элементы, у которых не установлен флажок, не будут отображать данные**

# Раздел 3 - Функции и работа

## Оглавление

Техническое обслуживание.....	38	Общие сведения о профилях дифферента.....	53
Плановое обслуживание двигателя.....	38	Кривые основного профиля дифферента .....	53
Режим интеллектуальной буксировки.....	39	Перекрытие кривых основного профиля	
Smart Tow.....	39	дифферента .....	54
Характеристики .....	39	SkyHook.....	54
Отключение системы «Smart Tow» .....	43	Обзор.....	54
Режим круиз-контроля.....	43	VesselView и джойстик Design 2.....	55
Круиз-контроль.....	43	Функции.....	55
Активация режима круиз-контроля .....	44	SkyHook .....	55
Режим контроля ловли рыбы троллингом.....	45	Курс движения .....	56
Troll Control (Управление малым ходом).....	45	Включение автоматической регулировки	
Active Trim (Система управления дифферентом).....	49	курса .....	57
Требования.....	49	Маршрут .....	57
Общие сведения об активной системе дифферента		Устройства VesselView, поддерживающие	
.....	50	расширенные функции SkyHook .....	60
Принципы работы системы .....	50	Расширенные функции.....	60
GPS .....	51	Heading Adjust (Корректировка курса) .....	60
Эксплуатация двигателя при плавании на		BowHook .....	61
мелководье .....	51	DriftHook .....	61
Положение для буксировки и активная система		Покупка расширенных функций SkyHook .....	61
дифферента .....	51	Heading Adjust (Корректировка курса) .....	61
Настройка и конфигурация.....	51	DriftHook .....	62
Примечания по настройке .....	51	BowHook .....	63
Процедура настройки .....	51		

## Техническое обслуживание

### Плановое обслуживание двигателя

Если в ходе сканирования системы обнаружено напоминание о техническом обслуживании, в нижнем левом экране 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 левом нижнем углу экрана.



61536

Выберите пункт **MORE** (Дополнительно).



61536

Чтобы просмотреть время, оставшееся до планового технического обслуживания, выберите пункт **MAINTENANCE LIFE** (Срок до технического обслуживания). Чем больше отображаемый синим цветом индикатор выполнения, тем быстрее требуется плановое техническое обслуживание.



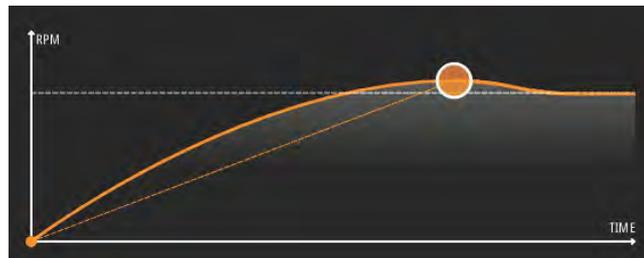
Срок до технического обслуживания

## Режим интеллектуальной буксировки

### 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.

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.



63947



a - Набор профилей пуска

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

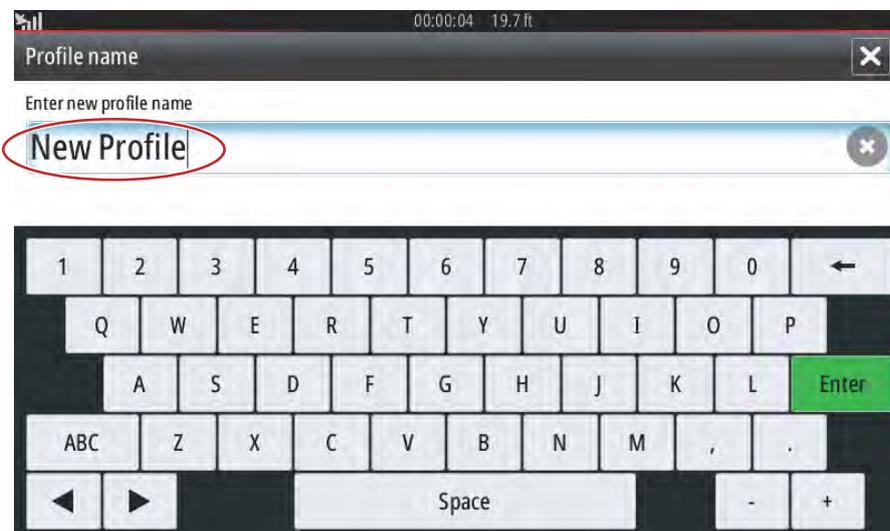
Для создания профиля имеется пять полей выбора.

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



61788

С помощью экранной клавиатуры можно присвоить название новому профилю запуска.



61789

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



64508

**Кнопка Use (Использовать)**

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

Выбрать ячейку «Cruise Control» (Круиз-контроль) в столбце «Vessel Control» (Управление судном). С помощью стрелок вверх и вниз установить требуемую скорость.



64509



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 контроля ловли рыбы троллингом

### Troll Control (Управление малым ходом)

Диапазон числа оборотов для ловли рыбы троллингом зависит от силового агрегата, но максимальное число оборотов для всех бортовых или подвесных двигателей составляет 1000 об/мин.

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

### Раздел 3 - Функции и работа

Выберите плитку Troll Control (Контроль ловли рыбы троллингом) на панели Vessel Control (Управление судном).



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.



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 «-».



61760



61761

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 предупреждающей значок и сообщение «Troll Active» (Управление подтормаживанием включено).



61763

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.



61764

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».

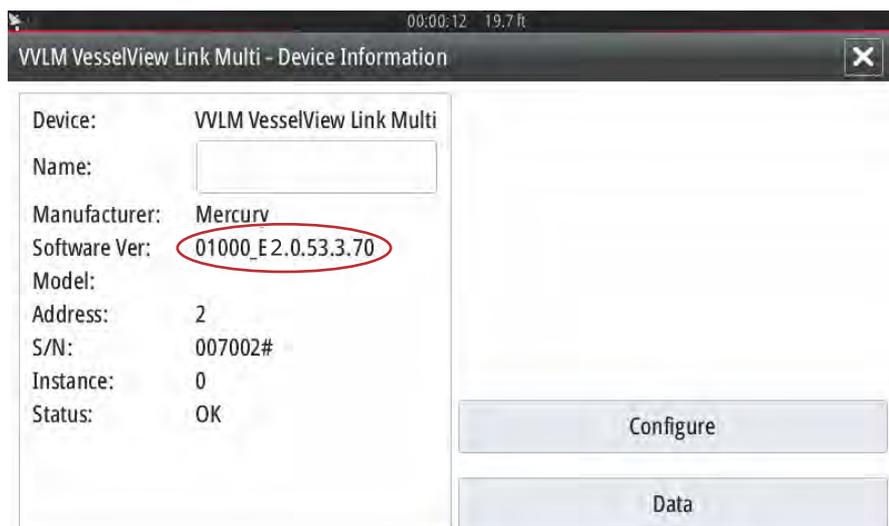


## Active Trim (Система управления дифферентом)

### Требования

Чтобы система Active Trim функционировала на VesselView, программное обеспечение VesselView Link должно быть версии 2 или выше. См. [раздел 6. Порядок обновления программного обеспечения модуля VesselView Link.](#)

Для работы функций Active Trim может потребоваться дополнительное оборудование для вашего судна. Для получения информации о требуемом оборудовании обратитесь к уполномоченному дилеру Mercury Marine.



63145

### Местоположение версии программного обеспечения VesselView Link

## Общие сведения об активной системе дифферента

Патентованная активная система дифферента Mercury Marine построена на основе GPS-датчика и обеспечивает автоматическое управление дифферентом судна. Эта интуитивно понятная система не требует ручного управления и позволяет непрерывно регулировать угол дифферента двигателя или привода в соответствии с условиями эксплуатации, чтобы обеспечить оптимальную производительность, экономию топлива и простоту эксплуатации. Система точно реагирует на маневры судна и позволяет улучшить его общую управляемость. Для использования этой системы вам не потребуются знания принципов регулировки дифферента двигателя или привода.

- По мере увеличения скорости судна угол дифферента увеличивается (двигатель или привод отклоняется вверх из воды).
- По мере уменьшения скорости судна угол дифферента уменьшается (двигатель или привод отклоняется ближе к вертикальному положению).
- Задаваемые активной системой дифферента характеристики работы можно в любой момент переопределить, нажимая стандартные кнопки ручного дифферента.
- С помощью активной системы дифферента оператор может в полностью автоматическом режиме компенсировать изменения в нагрузке судна, предпочитаемом стиле управления и условиях окружающей среды.

## Принципы работы системы

Активная система дифферента имеет четыре режима работы:



61896

- 1. Idle speeds** (Скорости холостого хода)  
Поддержание имеющегося дифферента



61897

- 2. Ускорение (резкий старт)**  
Двигатель или привод подтягивается под корпус судна, чтобы свести к минимуму подъем носа и обеспечить оптимальное время до перехода в режим глиссирования.



61898

- 3. Planing speeds** (Глиссирование)  
Постепенное опускание двигателя или привода при дифферентовке на основании скорости GPS, чтобы поддерживать наиболее эффективный ход.



61899

#### 4. Переопределение

Если оператор судна использует функцию ручного дифферента, настройки активной системы моментально переопределяются, благодаря чему оператор получает полный контроль над судном.

При запуске судна восстанавливается состояние активной системы дифферента, установленное в момент предыдущего отключения. Например, если эта система была включена в момент предыдущего отключения, она продолжит работу при следующем запуске.

#### GPS

Active Trim использует сигнал GPS для определения скорости судна. Система Active Trim не будет автоматически управлять дифферентом до тех пор, пока блок GPS не получит сигнал.

#### Эксплуатация двигателя при плавании на мелководье

Активная система дифферента не определяет глубину и не обеспечивает автоматический подъем при движении на мелководье. В этом случае оператору необходимо переопределить параметры активной системы дифферента, вручную подняв двигатель или нажав кнопку «OFF» (Выкл.).

#### Положение для буксировки и активная система дифферента



63048

Размещение двигателя или привода в положении для перевозки (более 50% адаптированного диапазона дифферента) предотвращает включение Active Trim. Каждый раз, когда двигатель или привод поднимается при дифферентовке выше своего нормального диапазона – для перемещения по мелководью, запуска лодки с прицепа для перевозки или, например, загрузки лодки на прицеп для перевозки – необходимо вручную опустить его с помощью дифферентки, чтобы система Active Trim заработала. Эта функция безопасности предназначена для того, чтобы предотвратить автоматическое опускание двигателя или привода и его удар обо что-то при дифферентовке.

### Настройка и конфигурация

#### Примечания по настройке

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** При настройке активной системы дифферента всегда следует выбирать основной профиль, который позволяет оператору выбирать регулируемый профиль с запасом дифферента. Это значит, что не рекомендуется выбирать основной профиль, при котором будет обеспечиваться нормальная работа с выбранным регулируемым профилем дифферента 1. Таким образом, оператор всегда будет иметь возможность опустить нос, чтобы компенсировать подпрыгивание судна, не изменяя угол дифферента двигателя или привода вручную.

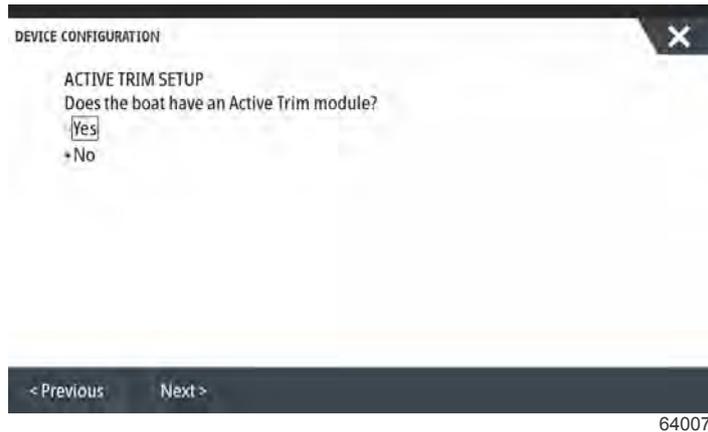
#### Процедура настройки



63043

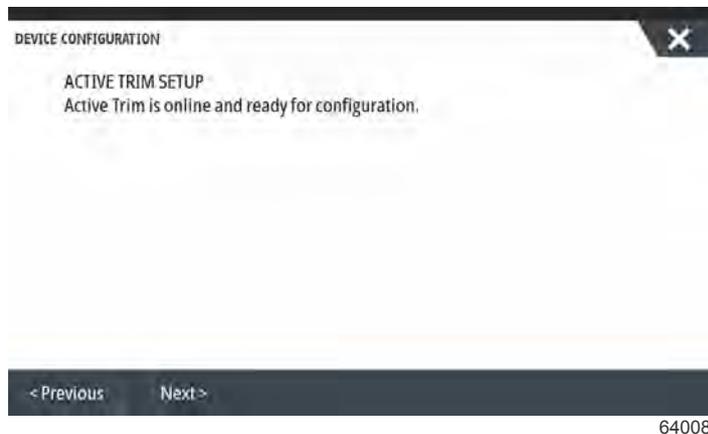
Конфигурация Active Trim выполняется в мастере настройки. Чтобы получить непосредственный доступ к настройке Active Trim, перейдите: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Настройки>Mercury>Двигатели>ActiveTrim) и следуйте инструкциям на экране.

Мастер настройки помогает оператору выполнить настройку и конфигурацию Active Trim. Следуйте инструкциям на экране для каждого шага.

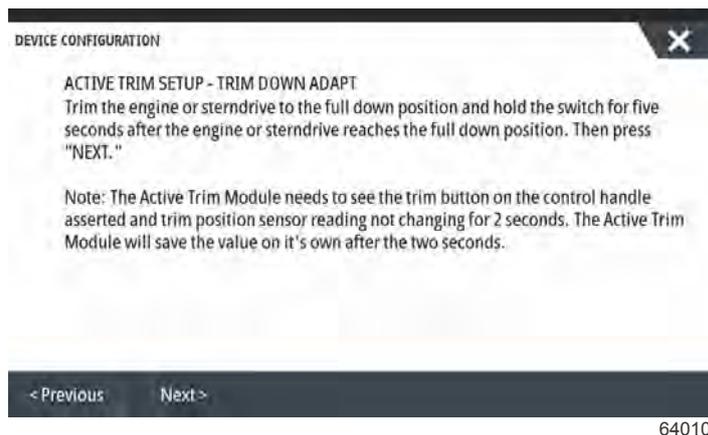


### Выбор функции Active Trim

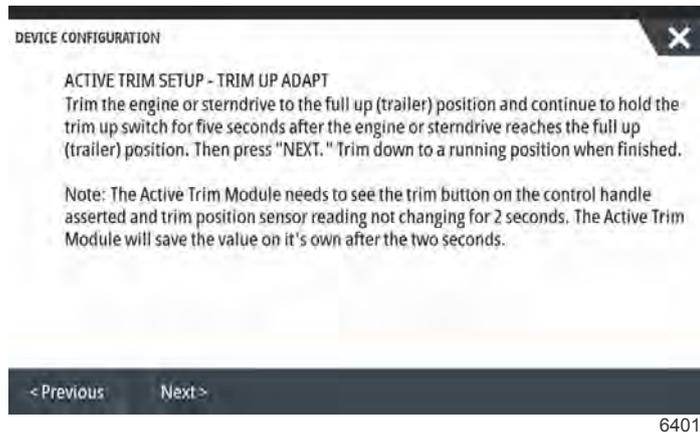
VesselView осуществляет поиск сети для модуля управления судном. Если программное обеспечение блока управления судном не обновлено или если его невозможно найти в сети, настройка Active Trim не позволит оператору продолжить.



### Экран активации Active Trim



### Экран адаптации опускания при дифферентовке



Экран адаптации поднимания при дифферентовке



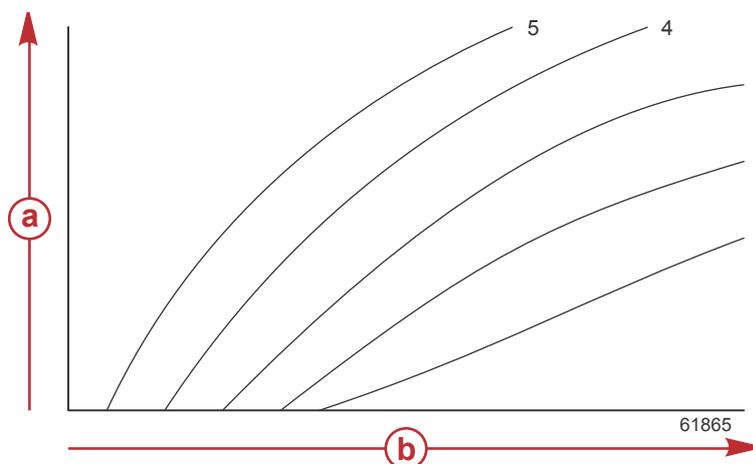
Экран выбора основного профиля

## Общие сведения о профилях дифферента

### Кривые основного профиля дифферента

Активная система дифферента может иметь один из пяти уникальных основных профилей дифферента. На следующем рисунке показаны кривые соотношения между углами дифферента и скоростью судна для пяти основных профилей.

Чтобы получить доступ к настройке профиля, перейдите: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Настройки>Mercury>Двигатели>ActiveTrim). Это вернет блок в мастер настройки и позволит изменять профили.



Пример кривых основного профиля дифферента (фактические характеристики кривых могут отличаться)

- a** - Угол дифферента
- b** - Скорость судна

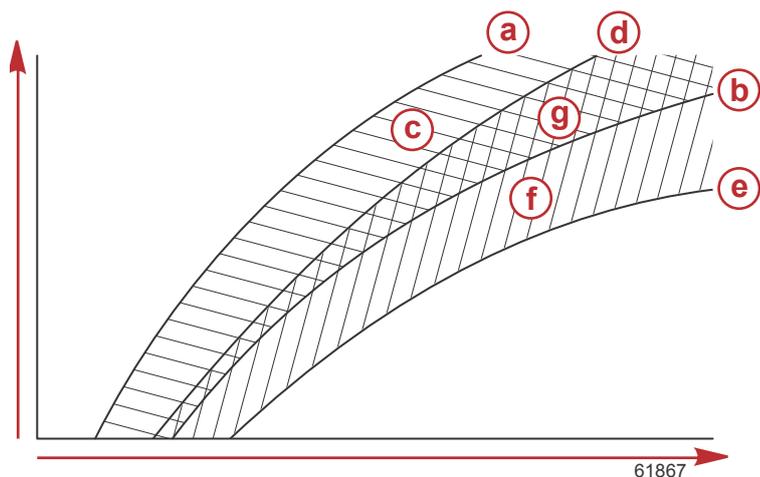
Установите для активной системы дифферента основной профиль дифферента, который оптимально подходит для конкретной комбинации типа судна и силового агрегата в стандартных условиях эксплуатации.

Каждая кривая основного профиля, показанная в предыдущем примере, представляет собой заданную по умолчанию среднюю настройку (регулируемый профиль дифферента 3) для расширенного диапазона регулируемых профилей дифферента. Каждому основному профилю дифферента соответствует свой диапазон из пяти регулируемых профилей дифферента, благодаря чему оператор во время эксплуатации судна может выбрать оптимальную кривую дифферента, которая позволяет компенсировать изменения условий окружающей среды или загрузки судна.

Верхний предел выбранного основного профиля дифферента равен настраиваемому пользователем профилю дифферента 5. Нижний предел равен настраиваемому пользователем профилю дифферента 1.

### Перекрытие кривых основного профиля дифферента

Диазоны пяти основных профилей дифферента перекрываются. Если поместить диапазоны кривых для основных профилей 4 и 3 (см. первый рисунок) на один график, можно заметить значительную долю перекрытия. Верхний предел для основного профиля 3 выше нижнего предела основного профиля 4, благодаря чему диапазоны кривых обоих профилей частично перекрываются. На практике это означает, что незначительные изменения в условиях, при которых была выполнена настройка системы, не приведут к значительным колебаниям в производительности.



#### Пример перекрытия кривых основного профиля дифферента (фактические характеристики перекрытия могут отличаться)

- a** - Верхний предел основного профиля 4
- b** - Нижний предел основного профиля 4
- c** - Эта область – (c) плюс (g) равна полному диапазону основного профиля 4
- d** - Верхний предел основного профиля 3
- e** - Нижний предел основного профиля 3
- f** - Эта область – (f) плюс (g) равна полному диапазону основного профиля 3
- g** - Перекрытие диапазонов основных профилей 4 и 3

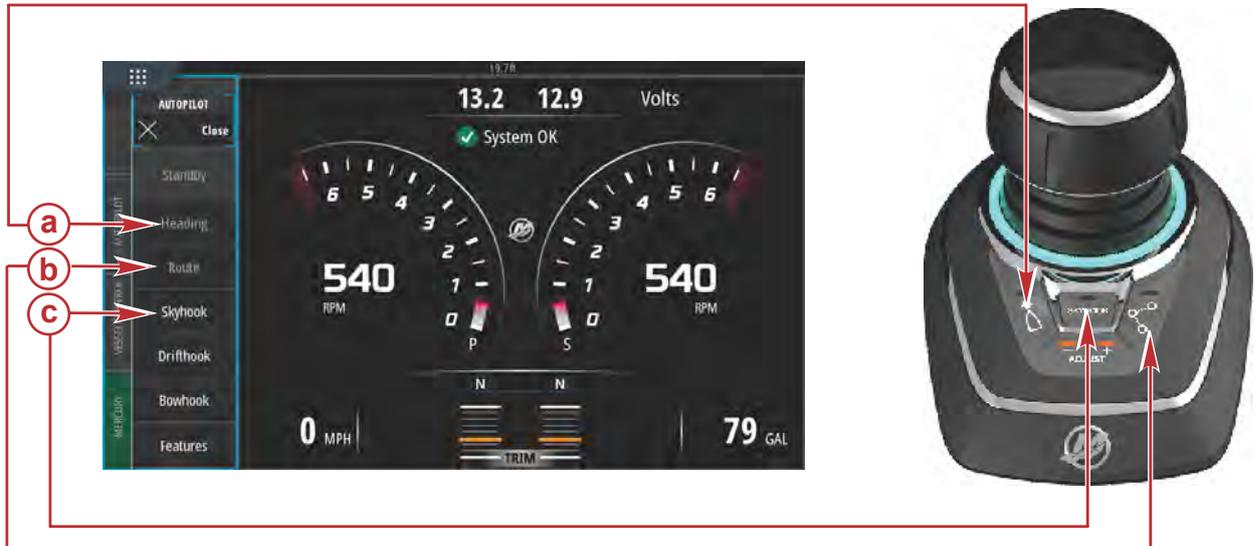
## SkyHook

### Обзор

SkyHook – это функция управления джойстиком. SkyHook поддерживает судно в конкретном положении GPS на воде. SkyHook задействует двигатели или приводы в нескольких направлениях и с несколькими скоростями, чтобы компенсировать влияние ветра и течения на судно. Это особенно полезно при ожидании открытия моста или при движении других судов для освобождения области вокруг судна. При активации SkyHook берет на себя контроль и поддерживает положение судна.

## VesselView и джойстик Design 2

Вкладки функций на дисплее VesselView и кнопки на джойстике Design 2 предназначены для активации всех изменений курса, участков маршрута, а также всех функций SkyHook. Например, курс (a) можно задействовать с помощью джойстика, а VesselView можно использовать для выполнения корректировок с помощью экранных вкладок в меню автопилота SkyHook. Аналогично, для перевода функции в дежурный режим или деактивации этой функции можно использовать либо джойстик, либо VesselView.



64099

- a - Функция курса
- b - Функция маршрута
- c - Функция SkyHook

## Функции

### SkyHook

При выборе SkyHook открывается предупреждающее окно с призывом к оператору убедиться в отсутствии пловцов поблизости от судна. Чтобы подтвердить это сообщение, выберите **Continue** (Продолжить).

SkyHook не включится, если джойстик и рычаги управления не находятся в нейтральном положении.

#### Действия оператора перед включением (активацией) SkyHook:

1. Сообщите пассажирам о принципе работы SkyHook, запретите находиться в воде, на платформе для купания и сходнях, а также предупредите о внезапных перемещениях лодки.
2. Сообщите пассажирам обо всех системах звукового и визуального оповещения, которые установлены на судне, и поясните, в каких ситуациях эти системы могут быть задействованы.
3. Проверьте, что рядом с кормой судна и в воде рядом с судном никого нет.

#### Действия оператора после включения (активации) SkyHook:

1. Оставайтесь возле штурвала и будьте внимательны.
2. Отключите (деактивируйте) SkyHook, если кто-либо окажется в воде или начнет приближаться к лодке по воде.

**⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

Вращающийся гребной винт, движущаяся лодка или устройство, прикрепленное к движущейся лодке, могут нанести серьезные травмы людям, которые находятся в воде, или привести к их смерти. Когда включен электронный якорь Skyhook, гребные винты вращаются, и лодка движется, чтобы сохранялось положение лодки. Немедленно остановите двигатель, если в воде рядом с лодкой находится человек.



63955

Предупреждение об активации SkyHook



63956

SkyHook активна

Функция SkyHook остается включенной до тех пор, пока оператор не отменит ее. Панель данных SkyHook можно минимизировать, когда SkyHook все еще задействована. На экране останется текстовое сообщение для предупреждения оператора.



63957

Панель данных минимизирована, SkyHook активна

**Курс движения**

Когда судно начинает движение, функция автоматической регулировки курса позволяет автоматически удерживать курс судна по компасу.

**Включение автоматической регулировки курса**

1. Убедитесь, что ключ зажигания двигателя по правому борту находится в положении «Run» (Эксплуатация).
2. Установите по крайней мере один работающий двигатель на переднюю передачу.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Функция автоматической регулировки курса не работает, если рычаги ERC установлены на нейтраль или на заднюю передачу.

3. Направьте судно по нужному курсу относительно компаса.
4. Включите **Heading** (Курс).
5. Корректировки курса можно выполнять на экране, с шагом 1° и 10°.



63958

- a** - Курс, по которому судно следует в данный момент
- b** - Желательный, или целевой курс
- c** - Изменение курса на 1° влево
- d** - Изменение курса на 1° вправо
- e** - Изменение курса на 10° влево
- f** - Изменение курса на 10° вправо

**Маршрут**

**⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

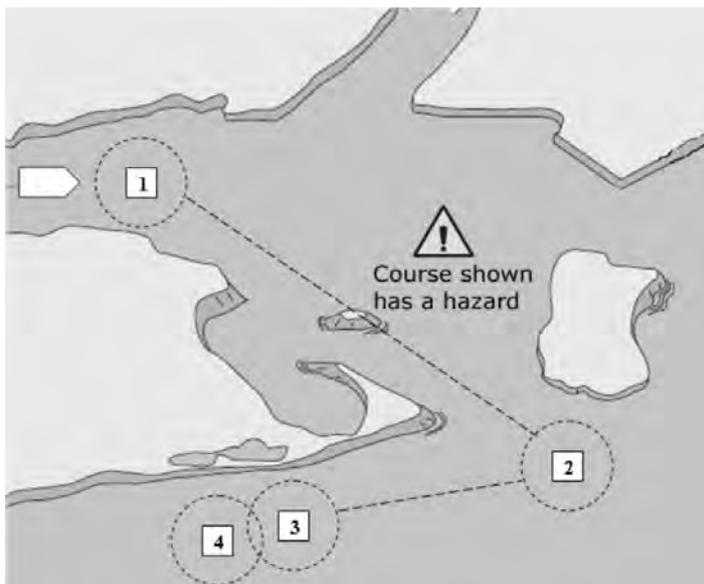
Избегайте серьезных травм или смерти людей. Невнимательное управление судном может привести к столкновению с другими судами, препятствиями, пловцами или подводными отмелями. Автопилот осуществляет навигацию по предустановленному курсу и не реагирует автоматически на угрозы вблизи от судна. Оператор должен оставаться у штурвала, в готовности избежать опасностей и предупредить пассажиров об изменениях курса.

Режим маршрута позволяет судну автоматически перемещаться в заданную точку или последовательность точек — так называемый маршрут. Данная функция предназначена для использования в открытых водах, без препятствий под и над ватерлинией.

На следующем рисунке показан пример следования по маршруту:

- Точки маршрута показаны в пронумерованных квадратах в пределах круга прибытия (прерывистая линия вокруг пронумерованных квадратов).
- Угроза присутствует между точками маршрута 1 и 2. Если использовать эти точки для маршрута, автопилот совершит попытку навигации через эту угрозу. Капитан отвечает за такой выбор точек маршрута, чтобы избежать всех угроз.
- Точка маршрута 4 является слишком близкой к точке 3, чтобы ее можно было использовать на том же маршруте. Точки маршрута должны располагаться достаточно далеко друг от друга, чтобы круги прибытия не пересекались.

- Маршрут, включающий в себя точки 1, 2 и 3, отображается прямой пунктирной линией. Авторулевая система попытается выполнить движение по данному маршруту. Капитан должен обеспечить, чтобы маршрут не содержал опасностей. Он также должен следить за перемещением судна.



45127

### Пример маршрута

Когда включен режим маршрута и судно приводится в действие:

- Оператор должен всегда оставаться у штурвала. Функция не предназначена для автономной работы судна.
- Не используйте режим маршрута в качестве единственного источника навигации.

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Режим маршрута может использоваться только в тех случаях, если самописцы одобрены компанией Mercury Marine.

Радиус прибытия должен иметь значение 0,05 морской мили или менее. Подробные сведения см. в руководстве по эксплуатации самописца.

На точность функции влияют условия окружающей среды и правильность использования. При использовании функции отслеживания точек маршрута и последовательности точек маршрута соблюдайте следующую информацию.

Данные о точке маршрута — настройки расстояния	
Между точками маршрута	Больше 1,0 морской мили (1,15 мили)
Предупреждение о прибытии	Не менее 0,1 морской мили (0,12 мили)

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Режим маршрута будет автоматически разворачивать судно по прибытии в запланированную точку маршрута.

Порядок включения режима маршрута:

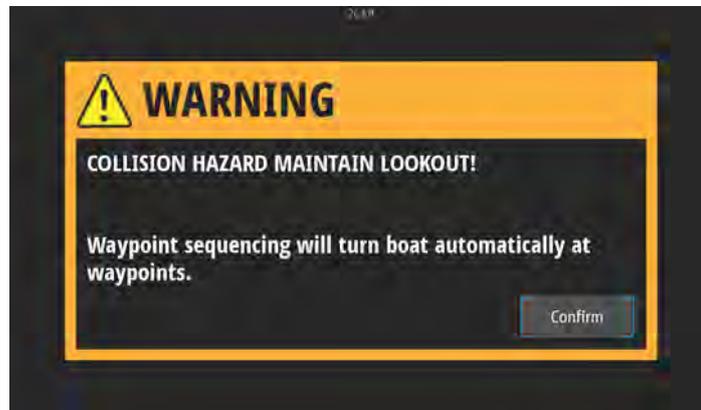
- Включите самописец и выберите маршрут для отслеживания.
- Установите по крайней мере один рычаг ERC на переднюю передачу. Режим маршрута не работает, если оба рычага установлены на нейтраль или на заднюю передачу.
- Вручную ведите лодку в направлении первой точки маршрута и удерживайте лодку в устойчивом положении на скорости безопасной эксплуатации.

### ⚠ ПРЕДОСТЕРЕЖЕНИЕ

Избегайте травм вследствие неожиданных поворотов на высокой скорости. Включение функции отслеживания точек маршрута и последовательности точек маршрута во время глиссирования может привести к резким поворотам судна. Перед включением авторулевой системы подтвердите направление следующей точки маршрута. При движении в режиме последовательности точек маршрута будьте готовы принять соответствующие меры при достижении точки маршрута.

- Выберите вкладку маршрута на экране.
  - VesselView подает один звуковой сигнал, чтобы сообщить оператору о том, что работает режим **Route** (Маршрут).  
**ПРИМЕЧАНИЕ:** Если режим маршрута не работает, подаются два звуковых сигнала.
  - Автопилот отслеживает первую точку маршрута на курсе, проложенном самописцем.
- VesselView подает звуковой сигнал на всех точках маршрута.

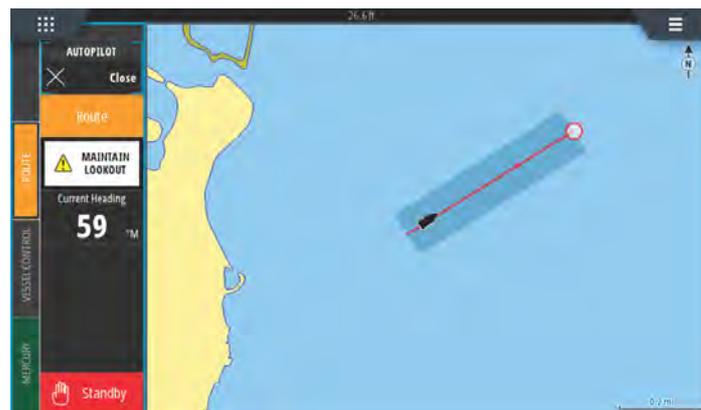
6. Если вы находитесь в зоне прибытия в точку маршрута, установленной самописцем, режим маршрута только сообщает автопилоту, что можно переходить к следующей точке маршрута. Режим последовательности точек маршрута действует как функция подтверждения точки маршрута, при достижении заданной зоны автопилот подает звуковой сигнал.
7. Если вы не находитесь в зоне прибытия в заранее заданную точку маршрута, то режим маршрута начинает автоматический переход по точкам маршрута. Подтвердите, что вы понимаете информацию, представленную во всплывающем предупреждении.



63959

Экран предупреждения об изменении курса

8. Оставайтесь внимательным. Судно поворачивает автоматически в этом режиме. Оператор должен знать, безопасен ли поворот, когда судно входит в зону прибытия точки маршрута. Сообщите пассажирам об автоматическом повороте судна, чтобы они могли подготовиться.



63960



63962



63963



63965

### Устройства VesselView, поддерживающие расширенные функции SkyHook

Расширенные функции SkyHook доступны для покупки как загружаемый контент (DLC, сокр. англ. Downloadable content) через магазин GoFree с конца мая 2017 года. Для этих функций требуется новейшая система джойстика Mercury и, первоначально, VesselView 703. Подопечники могут купить расширенные функции SkyHook для VesselView 502, VesselView 702 и совместимые дисплеи Lowrance и Simrad после обновления программного обеспечения в конце 2017 года. Для использования этих расширенных функций может потребоваться обновление прошивки электронных модулей управления системы джойстика, выполняемое сертифицированным дилером Mercury. Купить расширенные функции можно, перейдя по ссылке: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>.



63953

Джойстик Design 2 Mercury

### Расширенные функции

Расширенные функции SkyHook доступны только на совместимых лодках, оснащенных джойстиком Mercury. Оставаясь в SkyHook, для улучшения управления позиционированием судна можно использовать следующие функции.

#### Heading Adjust (Корректировка курса)

Heading Adjust предоставляет операторам джойстика возможность корректировать фиксацию курса с шагом 1° и 10°, когда SkyHook активна – это делает управление судном еще более точным.

## BowHook

BowHook можно использовать, чтобы расфиксировать курс и поддерживать положение – это позволяет лодке разворачиваться в любом направлении, диктуемом ветрами и течениями. Эта функция полезна, когда зафиксированный курс не требуется.

## DriftHook

DriftHook позволяет оператору поддерживать курс и расфиксировать положение судна – это позволяет ветрам и течениям перемещать судно. Корректировки с шагом 1° и 10° могут выполняться при дрейфе совместно с Heading Adjust (Корректировка курса).

Расширенные функции SkyHook, функции Heading (Курс) и Route (Маршрут) работают так же, как и их автономные копии при автопилоте. Единственное отличие состоит в том, что доступ к этим функциям можно получить в режиме SkyHook. При использовании функции Heading Adjust (Корректировка курса) изменения направления движения судна также могут выполняться с шагом 1 и 10 градусов. При использовании функции Route (Маршрут) могут вноситься изменения в точки маршрута и пункты назначения.

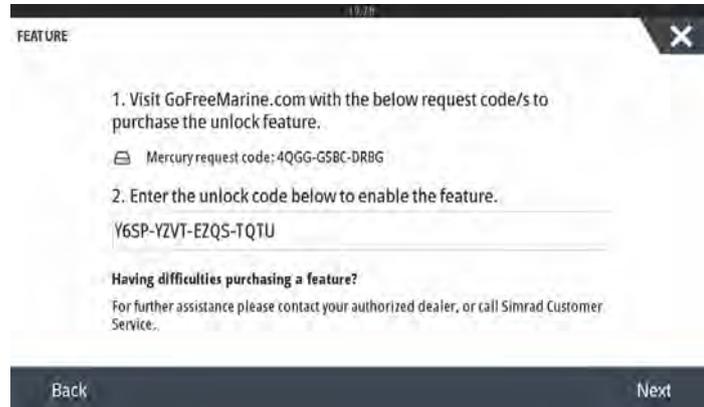
## Покупка расширенных функций SkyHook

Купить расширенные функции можно, перейдя по ссылке: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>. При покупке следуйте инструкциям на веб-сайте.



64131

После подтверждения покупки оператор получит код активации. Этот код можно ввести в VesselView.



63968

### Экран ввода кода разблокировки

## Heading Adjust (Корректировка курса)

Heading Adjust предоставляет операторам джойстика возможность корректировки фиксации курса с шагом 1° и 10°, когда SkyHook активна, что делает управление судном еще более точным.

Выберите пункт Heading Adjust на вкладке меню.



**SkyHook активна с Heading Adjust (Корректировка курса)**

Когда вкладка Heading Adjust находится на экране, можно изменять курс с шагом 1° или 10°.



- a** - Текущий курс судна
- b** - Новый целевой курс судна
- c** - Изменение курса на 1° влево
- d** - Изменение курса на 1° вправо
- e** - Изменение курса на 10° влево
- f** - Изменение курса на 10° вправо

### DriftHook

Используется, чтобы поддерживать курс и расфиксировать положение судна – это позволяет ветрам и течениям перемещать судно. Корректировки с шагом 1° и 10° могут выполняться при дрейфе совмещено с Heading Adjust (Корректировка курса).

Выберите пункт DriftHook на вкладке меню.

Появится предупреждающее окно, советуемое пловцам освободить область вокруг судна во избежание травм от гребного винта. DriftHook активируется только после того, как оператор подтвердит просмотр этого предупреждения и выберет Continue (Продолжить).

**⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

Вращающийся гребной винт, движущаяся лодка или устройство, прикрепленное к движущейся лодке, могут нанести серьезные травмы людям, которые находятся в воде, или привести к их смерти. Когда включен электронный якорь Skyhook, гребные винты вращаются, и лодка движется, чтобы сохранялось положение лодки. Немедленно остановите двигатель, если в воде рядом с лодкой находится человек.



63976

Предупреждение об опасности получения травм от гребного винта



63977

SkyHook активна с включенной функцией DriftHook

**BowHook**

Используется, чтобы расфиксировать курс и поддерживать только положение – это позволяет лодке разворачиваться в любом направлении, диктуемом ветрами и течениями. Полезно, когда зафиксированный курс не требуется.

Выберите пункт BowHook на вкладке меню.



63978

Панель меню расширенных функций в левой части экрана

На экране появится предупреждение об опасности получения травм от гребного винта.

#### ⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

Вращающийся гребной винт, движущаяся лодка или устройство, прикрепленное к движущейся лодке, могут нанести серьезные травмы людям, которые находятся в воде, или привести к их смерти. Когда включен электронный якорь Skyhook, гребные винты вращаются, и лодка движется, чтобы сохранялось положение лодки. Немедленно остановите двигатель, если в воде рядом с лодкой находится человек.



BowHook активна

# Раздел 4 - Настройка и калибровки

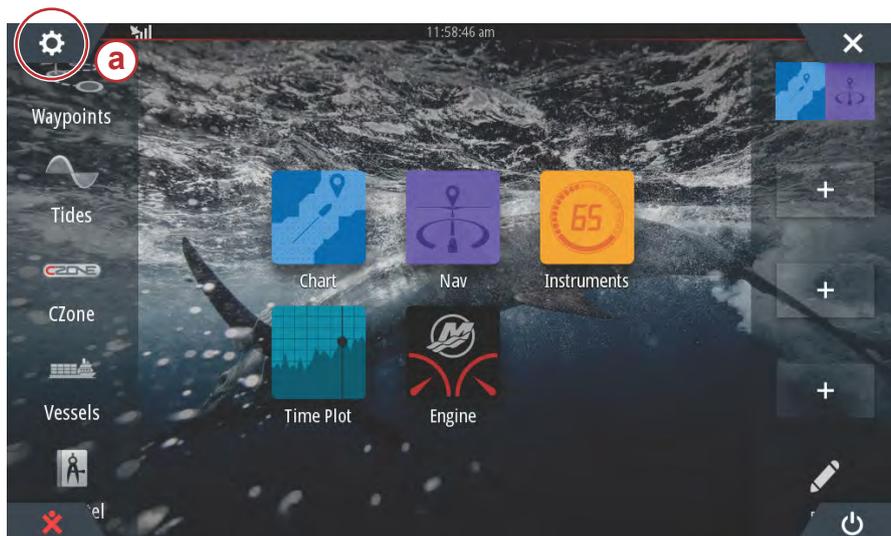
## Оглавление

Активация настроек.....	66	Prompt Navigation Autopilot (Подсказка автопилота навигации).....	83
Активация меню Settings (Настройки).....	66	Температура забортной воды.....	84
Touch Lock (Блокировка прикосновения).....	67	Настройки Engines (Двигатели).....	84
Настройки системы.....	68	Engines Shown (Отображаемые двигатели).....	84
Навигация по меню настроек.....	68	Engine Model (Модель двигателя).....	85
Расположение опций «Helm» (Штурвал) и «Device» (Устройство).....	69	Limits (Допустимые значения).....	86
Программа установки.....	69	Supported Data (Поддерживаемые данные).....	87
Демонстрация.....	70	Тип Cruise/Smart Tow.....	89
Настройки судна.....	70	Trim (дифферент).....	89
Вкладки.....	70	Настройки EasyLink.....	90
Tanks (Баки).....	72	Интеграция прибора EasyLink.....	90
Скорость.....	74	Alarms (Аварийные сигналы).....	92
Рулевой механизм.....	77	Настройка аварийных сигналов.....	92
Vessel Control (Управление судном).....	79	Personality File (Файл персонализации).....	92
Cameras Installed (Установленные камеры).....	80	Export (Экспорт).....	92
Genset Enabled (Генераторная установка включена).....	80	«Import» (Импорт).....	94
Autopilot Enabled (Включенный автопилот).....	82	Touch Screen Calibration (Калибровка сенсорного экрана).....	95
Maintenance Notification (Уведомление о техобслуживании).....	83	Калибровка сенсорного экрана.....	95

## Активация настроек

### Активация меню Settings (Настройки)

Прикосновение к значку настроек в левом верхнем углу экрана **Home** (Главный) выводит окно **System Controls** (Элементы управления системой). В окне System Controls имеется плитка **Settings** (Настройки).



**a** - Значок настроек

63275

Проведение пальцем по экрану сверху вниз выводит окно **System Controls**. Выберите здесь плитку **Settings** (Настройки).



63276

Окно System Controls (Элементы управления системой)

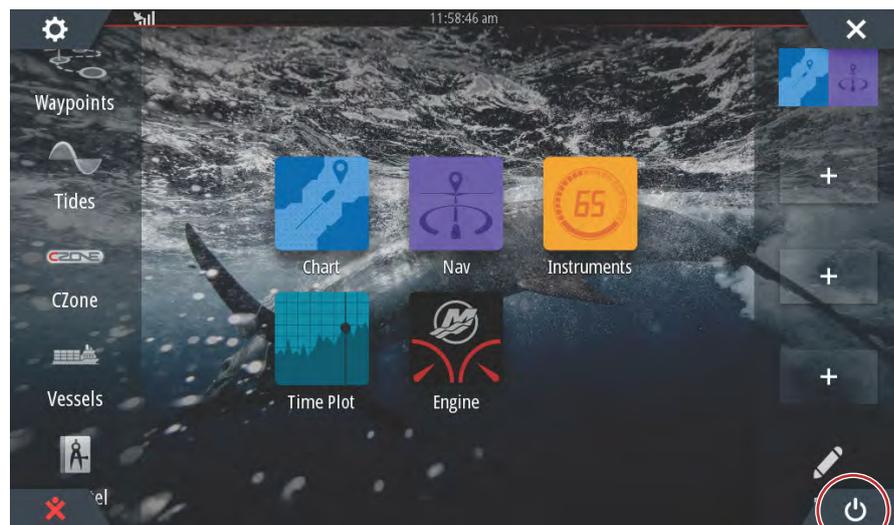
## Touch Lock (Блокировка прикосновения)

Touch Lock – это функция, которая позволяет оператору заблокировать экран для предотвращения его изменения при прикосновении или проведении пальцем. Когда функция Touch Lock включена, навигация по VesselView осуществляется с помощью поворотной кнопки и кнопок панели.

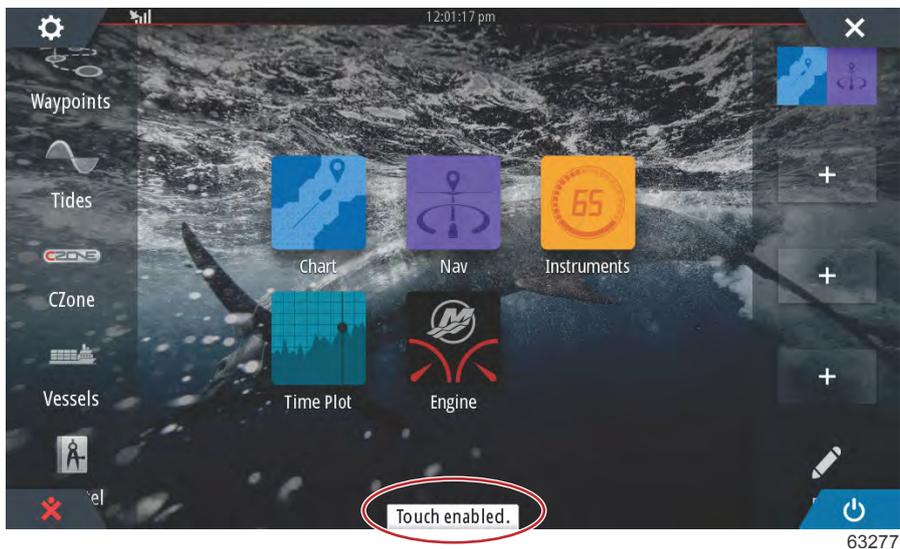


63280

В случае если экран не реагирует на прикосновение, возможно, была непреднамеренно активирована функция Touch Lock. Чтобы вернуть работу VesselView в нормальный режим, с помощью поворотной кнопки откройте главный экран и выберите значок питания в правом нижнем углу экрана. Переключайте элементы экрана с помощью поворотной кнопки до тех пор, пока не загорится значок питания. Нажмите кнопку питания, чтобы восстановить реагирование экрана на прикосновение.



63279



Экранное сообщение Touch enabled (Реагирование на прикосновение включено) – нажмите кнопку питания, чтобы включить реагирование на прикосновение

## Настройки 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.

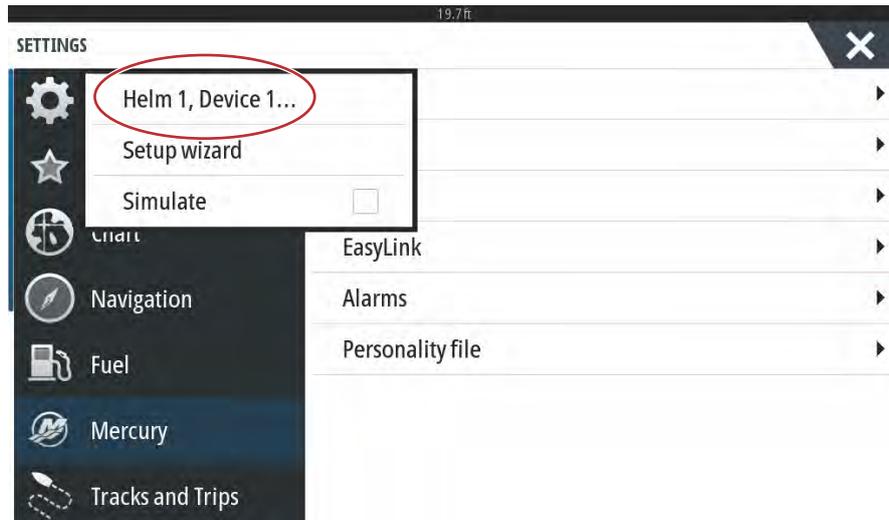
Меню «Settings» (Настройки) можно открыть, проведя пальцем вниз от края до верхней части экрана. При этом появится окно «System Controls» (Средства управления системой). Выберите плитку «Settings» (Настройки). В левой части экрана появится меню. Выберите из списка «Mercury». Появится окно настроек системы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



61655

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

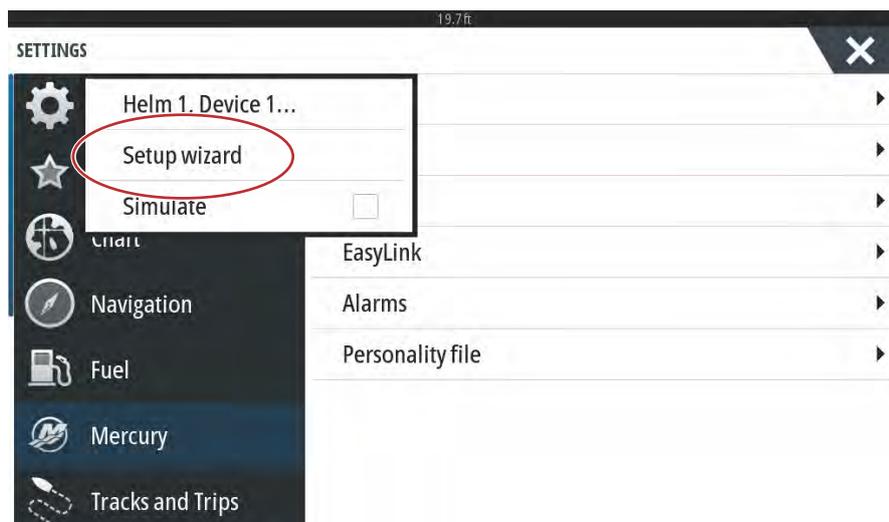
С помощью меню настроек системы (System Settings) оператор имеет возможность назначать местоположение и количество дисплеев «VesselView». Это важно, когда на судне установлено несколько дисплеев «VesselView». Назначение уникальных мест для штурвала и номеров устройств позволяет предотвратить ошибки связи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



61656

## Программа установки

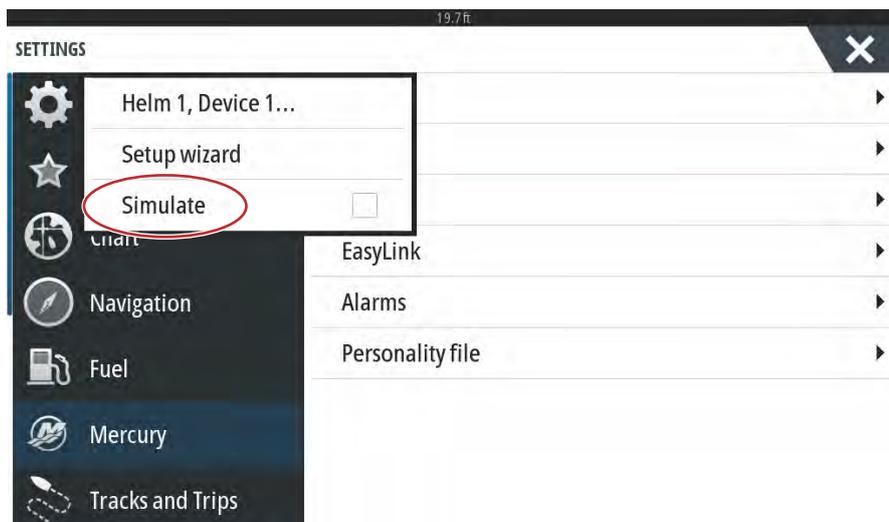
Мастер установки рассматривается в Разделе 2. В мастер установки можно внести изменения в любой момент, получив доступ к программе с помощью данного меню.



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

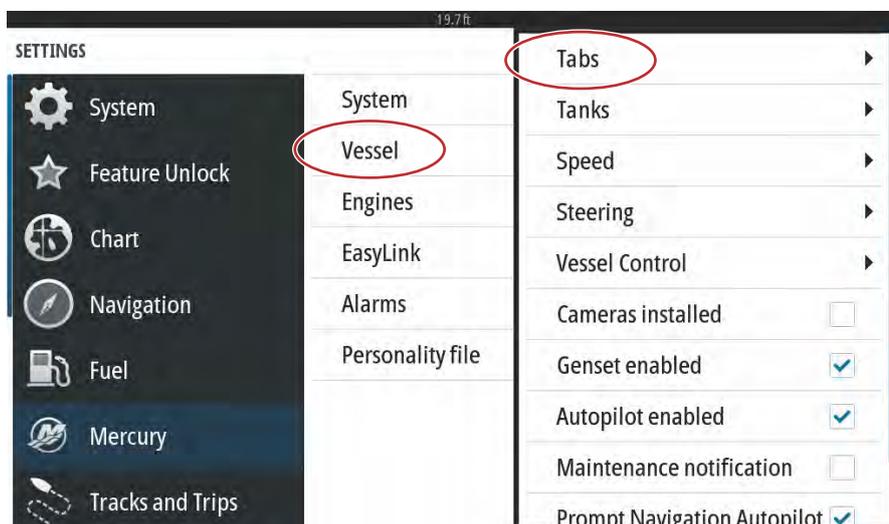
## Настройки судна

### Вкладки

Меню Settings (Настройки) можно найти в верхней части экрана, проведя пальцем вниз по экрану. Это выводит окно **System Controls** (Элементы управления системой). Выберите плитку **Settings** (Настройки). В левой части экрана появится меню. Выберите в списке пункт **Mercury**. Появится окно настроек VesselView, управляемое стороной Mercury многофункционального дисплея.

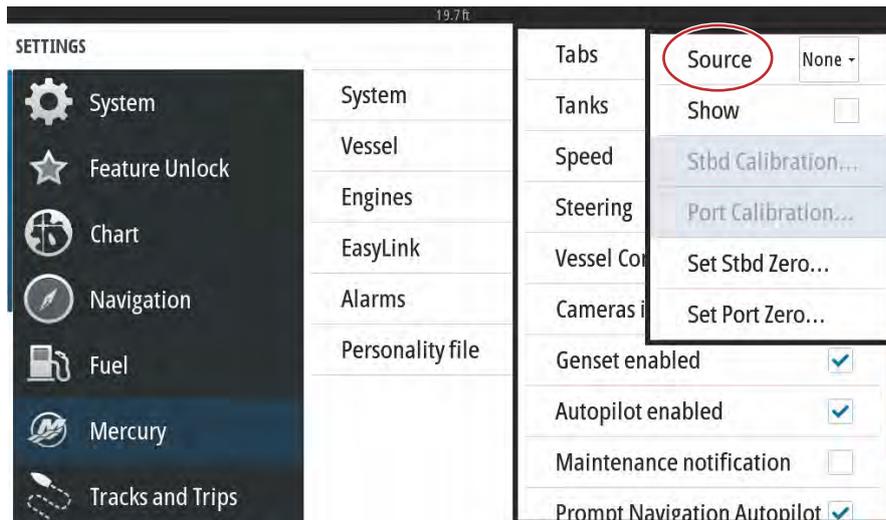
Выберите пункт настроек **Vessel** (Судно).

Выберите пункт **Tabs** (Транцевые плиты).



61659

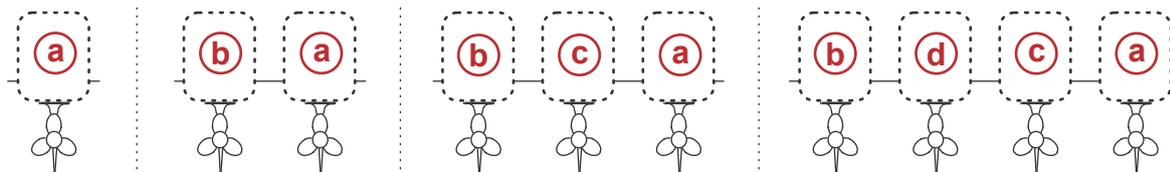
Настройки Tabs (Транцевые плиты) позволяют оператору отобразить положение досок на экране путем установки флажка **Show** (Показать). Пункт **Source** (Источник) позволяет выбрать подвесной двигатель или привод, который переносит данные датчика транцевой плиты в сеть.



63238

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

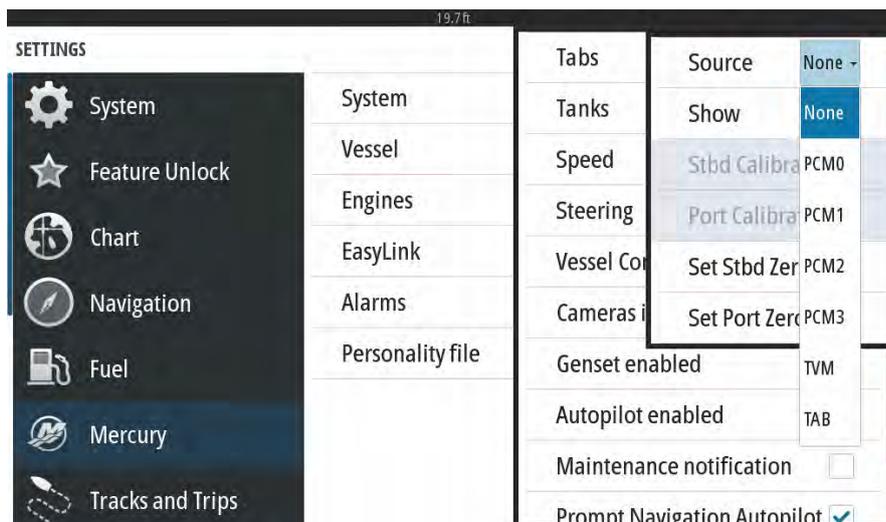
Кроме выбора РСМ, можно выбрать ТАВ(интерфейсный модуль триммера), либо TVM (модуль вектора тяги) для передачи данных закрылок на VesselView.



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 с левого борта

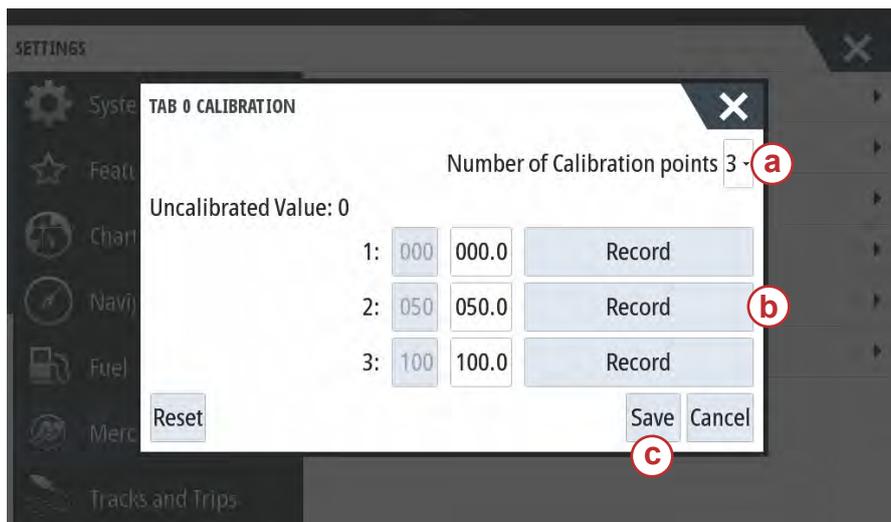


61661

Калибровка параметра «Таб» (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.

## Раздел 4 - Настройка и калибровки

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.

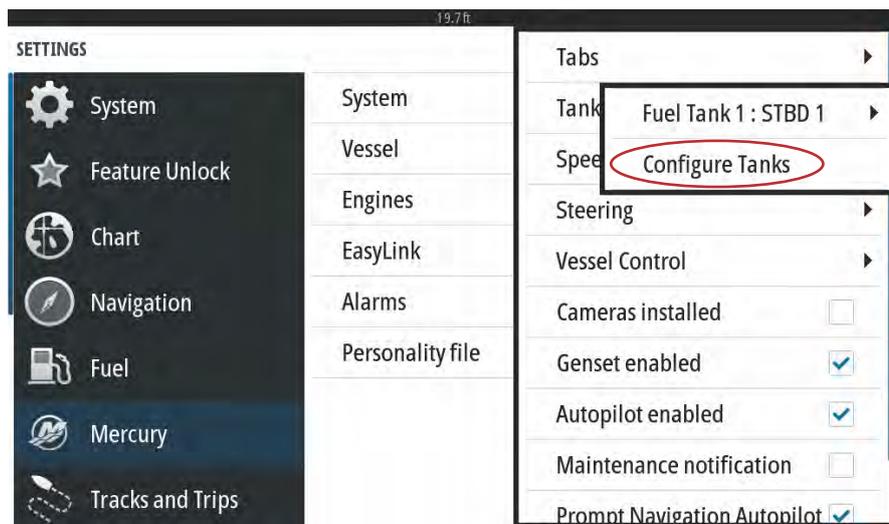


- a** - Выберите требуемое количество точек калибровки.
- b** - Положение закрылок для регистрации данных
- c** - Чтобы сохранить калибровку, нажмите «Save» (Сохранить).

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.

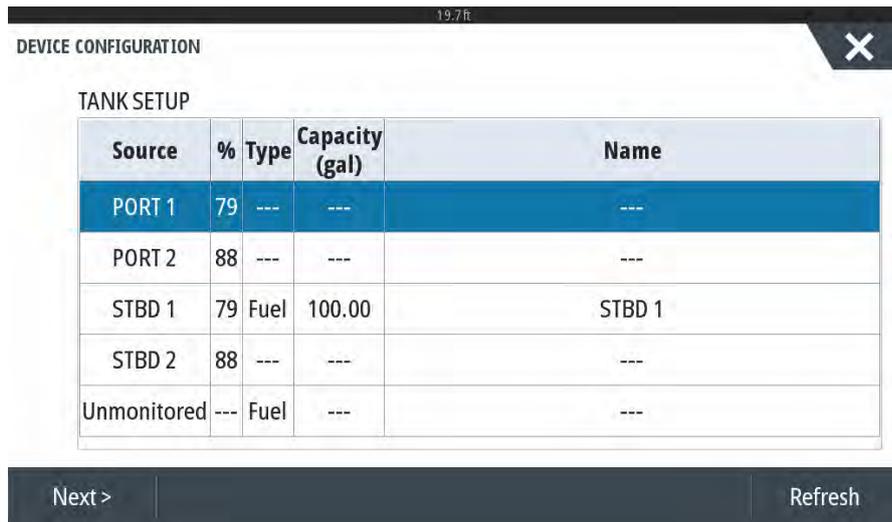
## Tanks (Баки)



63240

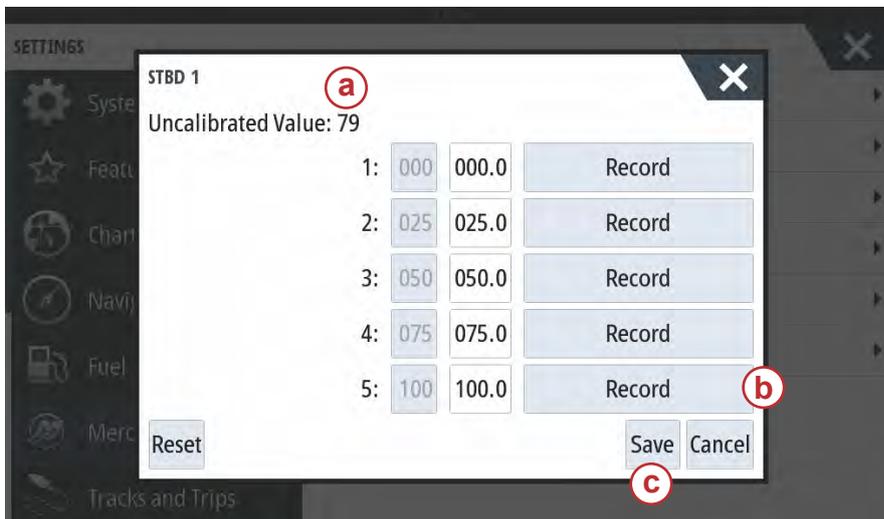
Конфигурация бака рассматривается в Мастере настройки, однако дополнительные изменения и настройки могут быть выполнены в меню «Tanks» (Баки) в любое время.

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



63239

Выполнение калибровки бака: Существует множество ситуаций, когда бак может нуждаться в калибровке: баки неправильной формы, баки с V-образным дном, баки со ступенькой сбоку и даже часть бака, когда судно находится в воде. Поплавки и датчики могут отправлять неточные данные оператору, что вызывает проблемы с отображением объема топлива и других объемов. Самый точный способ достижения калибровки бака – начать с пустого бака известной емкости. Заполните бак на одну четверть его емкости и запишите положение поплавка или датчика. Повторяйте эту процедуру с шагом в одну четверть, каждый раз записывая положение поплавка или датчика, пока бак не заполнится полностью. Калибровка бака позволяет оператору настроить показания бака в диапазоне состояний бака от пустого до полностью заполненного. Когда бак подсвечен, выберите стрелку в правой части вкладки, чтобы активировать экран калибровки. Показания по умолчанию находятся во втором столбце, и их можно выбрать. В следующем примере известно, что топливный бак заполнен полностью, но показание заполнения составляет 79 процентов. Выберите кнопку Record (Записать) в строке 100 процентов, теперь VesselView будет рассматривать показание 79 процентов как полностью заполненное состояние и соответственно откорректирует показания для заполненного наполовину и пустого состояний. Когда оператору известен уровень в баке, можно использовать калибровку бака для коррекции показания прибора в соответствии с известным уровнем в любое время.



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

61671

## Раздел 4 - Настройка и калибровки

VesselView позволяет оператору инвертировать значение объема контролируемых баков. Эта опция доступна для приспособления к некоторым датчикам баков, которые передают данные, инвертированные по отношению к данным традиционных стандартных датчиков. Стандартные датчики уровня бака передают показания в диапазоне сопротивлений 33–240 Ом. Показание 240 Ом указывает на пустой бак, а показание 33 Ом – на полный бак. Инвертированные датчики бака, как правило, передают показания в диапазоне сопротивлений 0–180 Ом, при этом показание 0 указывает на полный бак, а показание 180 – на пустой бак.

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type  
Fuel

Tank capacity (gallons)  
0100.00

Name  
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

63507

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Узнайте у производителя датчика бака судна, подходит ли этот вариант для вашей ситуации.

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.

Источник скорости имеет возможность выбора GPS и источника GPS, сети CAN P или CAN H. При выборе варианта Пито выводится набор источников – РСМ.

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

SETTINGS

System  
Vessel  
Engines  
EasyLink  
Alarms  
Personality file

Speed Source: GPS

Pitot Strategy

Paddle: GPS

Cameras installed

Genset enabled

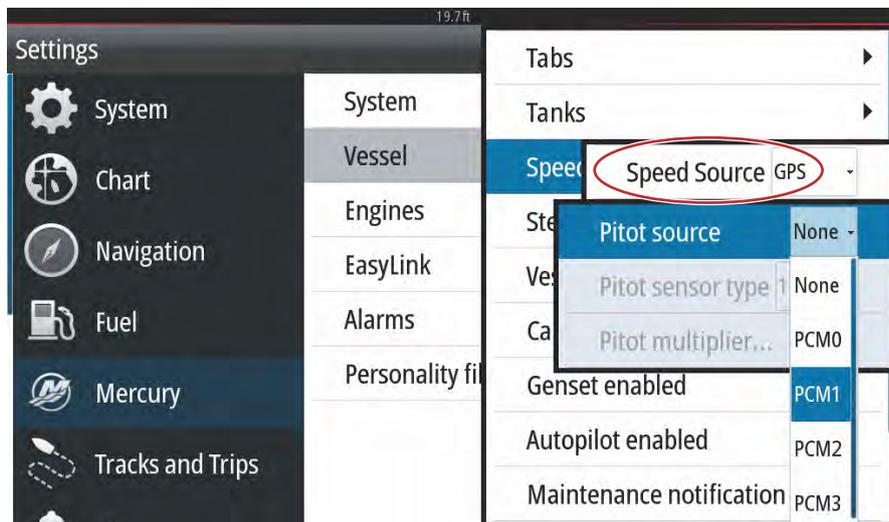
Autopilot enabled

Maintenance notification

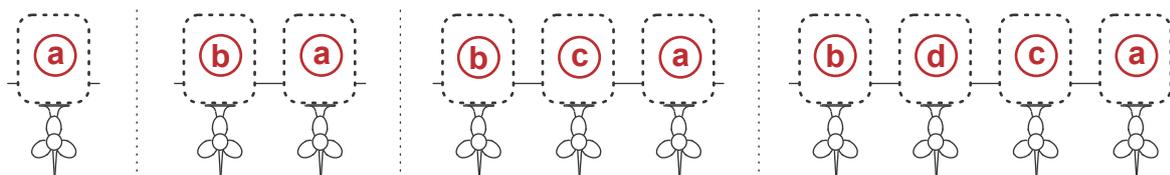
Prompt Navigation Autopilot

64234

Стратегия скорости – GPS или механические варианты



63241



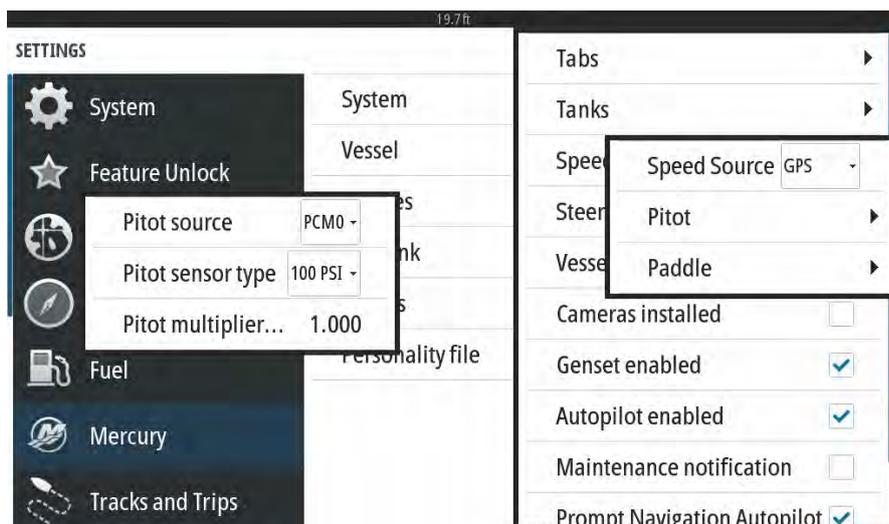
60056

**Варианты расположения привода**

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

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.

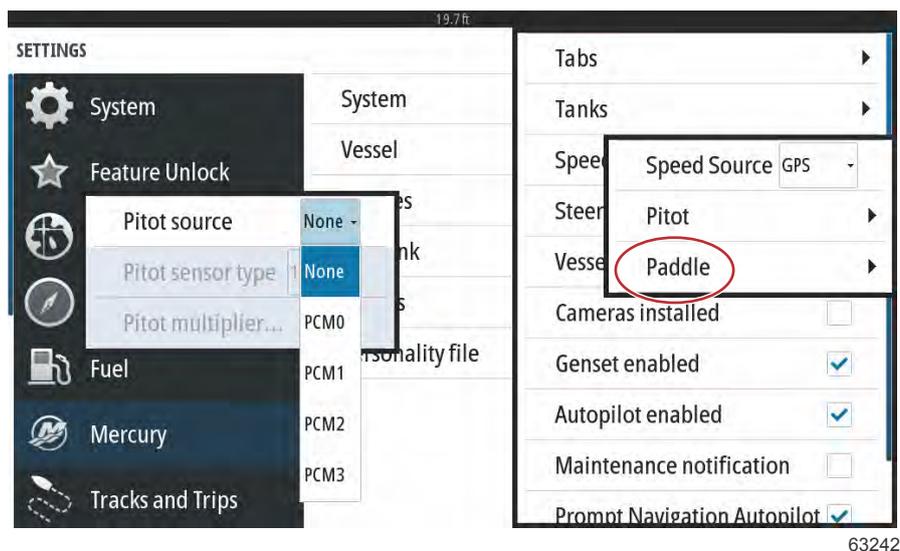
По умолчанию используется значение 1,00, которое может быть увеличено или уменьшено для коррекции слишком больших или малых отображаемых показаний скорости. Для низкого показания скорости увеличьте множитель для датчика Пито, введя с помощью экранной клавиатуры требуемое значение. Для высокого показания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



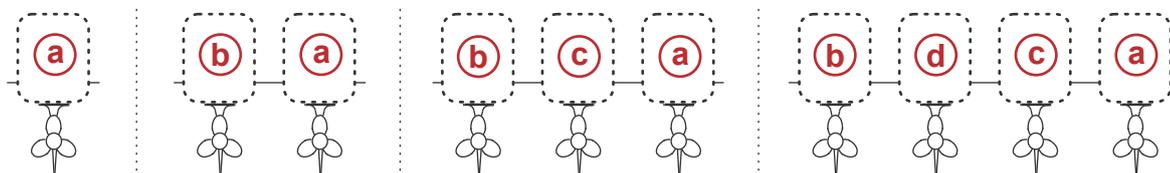
64235

## Раздел 4 - Настройка и калибровки

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



63242



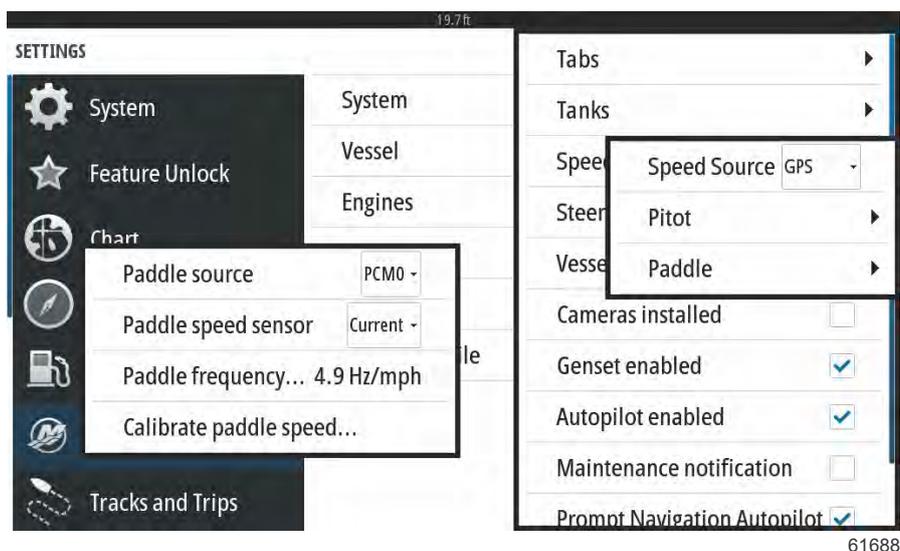
60056

### Варианты расположения привода

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

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

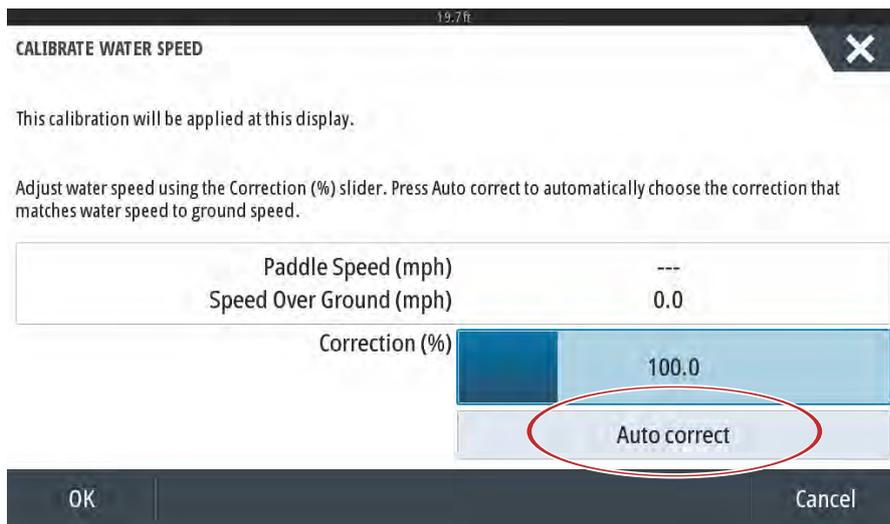
Частота вращения лопастного колеса может быть изменена для соответствия требованиям различных датчиков. Частотой датчика замера скорости лопастного колеса, поставляемого фирмой «Mercury Marine», является значение 4,9 Гц на милю или 5,7 Гц на узел. Дополнительная информация по данным частоты вращения лопастного колеса приведена в инструкции, прилагаемой к колесу. Выберите окно множителя и используйте экранную клавиатуру для ввода значения. Функция Autosuggest 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.

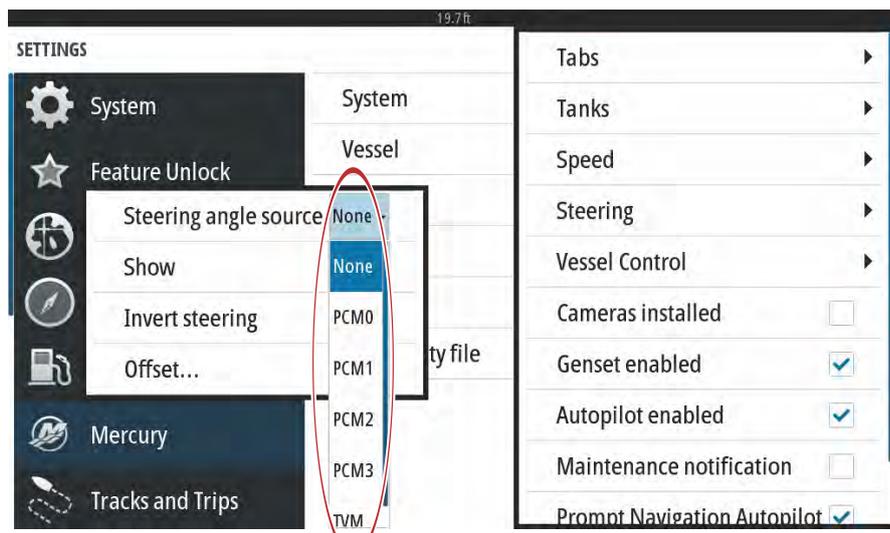
Функция Autocorrect синхронизирует данные лопастного колеса с данными устройства GPS (если оно установлен в сети). Для достижения данного результата также можно использовать полосу прокрутки.



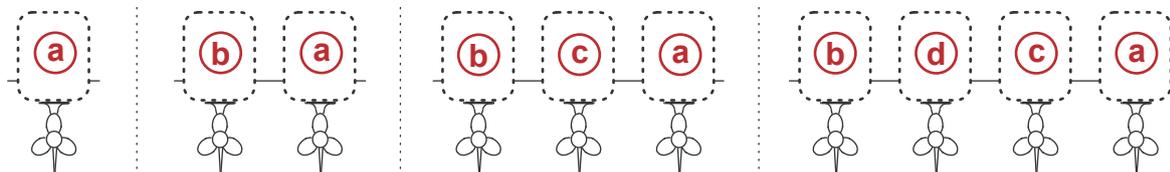
61689

### 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.



63243



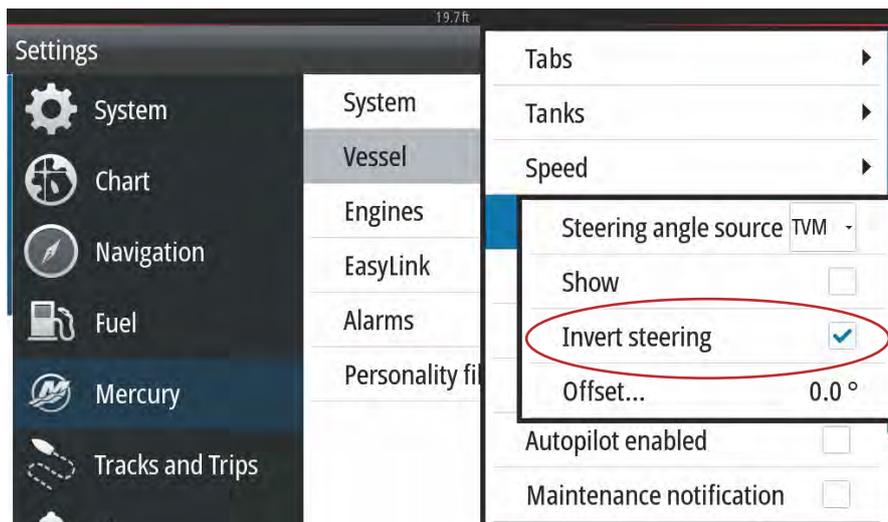
60056

#### Варианты расположения привода

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

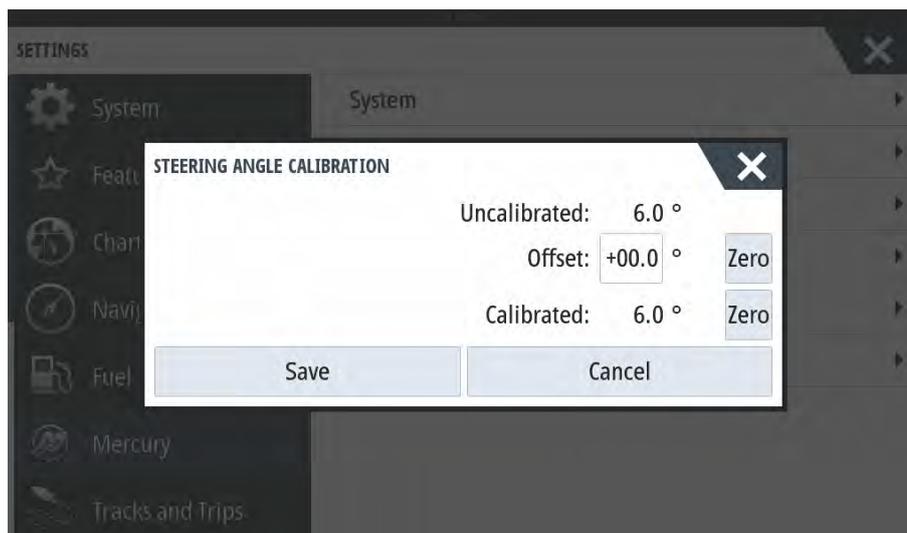
## Раздел 4 - Настройка и калибровки

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



63244

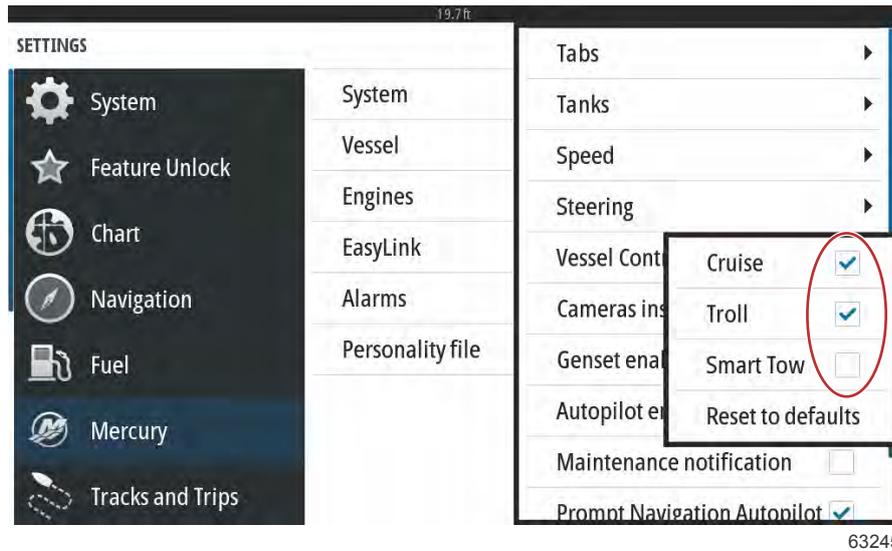
Смещение рулевого управления используется для выравнивания внешнего, кормового или внутреннего борта до нуля градусов. Когда привод расположен перпендикулярно корпусу, угол поворота рулевого колеса, отображаемый на экране, может не совпадать с датчиком рулевого управления на приводе. Чтобы исправить 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 ноль). Обратите внимание, что смещение не отобразится на экране до тех пор, пока не будет нажата кнопка «Save» (Сохранить).



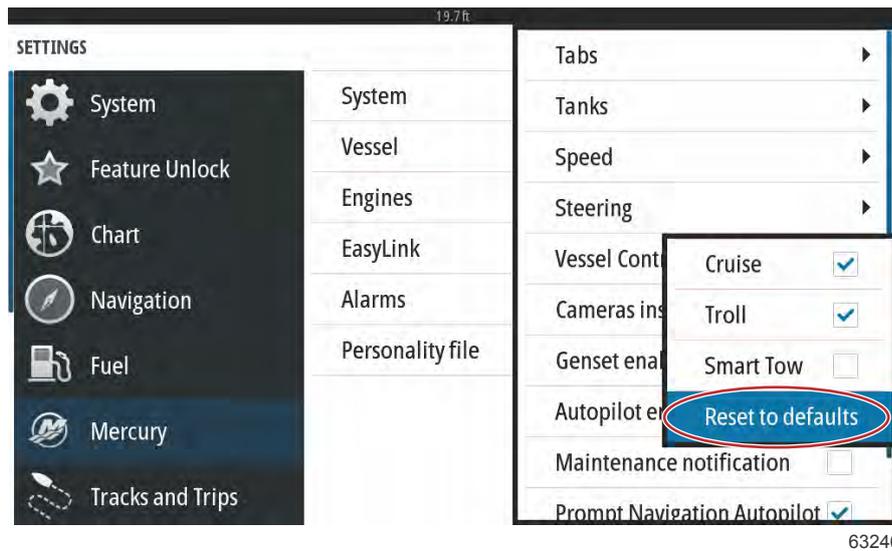
61699

## Vessel Control (Управление судном)

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



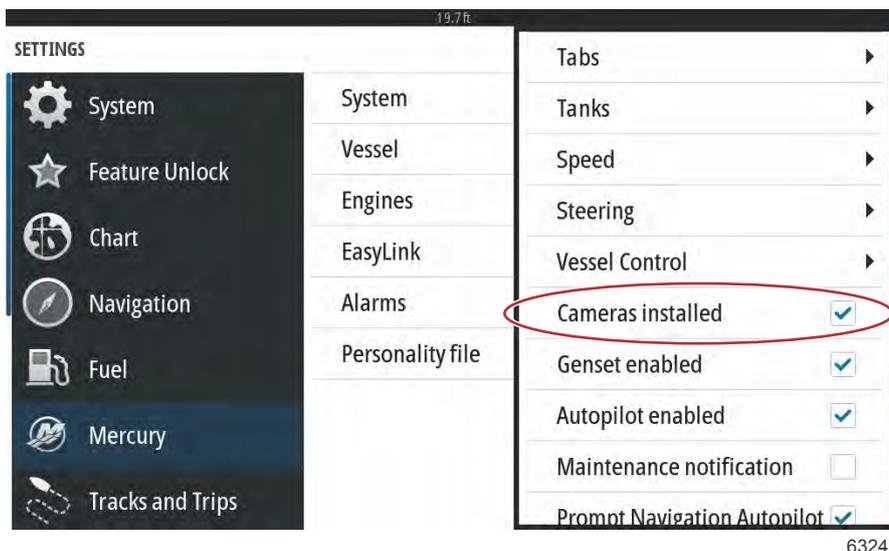
Вариантами выбора для функций автопилота являются Cruise (Круиз), Troll (Ловля рыбы троллингом) и Smart Tow (Интеллектуальная буксировка). Reset to defaults (Возврат к настройкам по умолчанию) снимает флажки с любых или всех функций автопилота, которые недоступны для соответствующего силового агрегата судна, выбранного в мастере настроек.



**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)

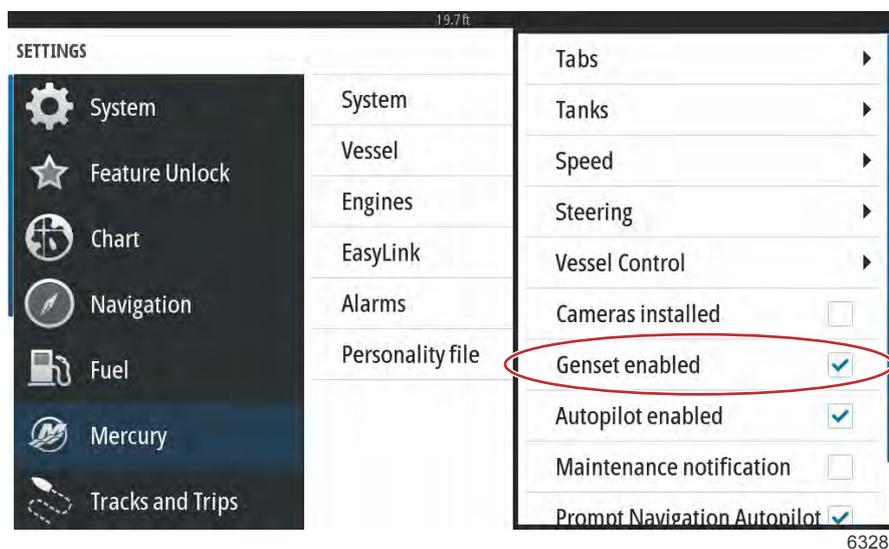
«Cameras installed» позволяет оператору просматривать видео или объекты на экране VesselView. Система VesselView поддерживает два канала изображения. Вы можете выбрать только один канал для просмотра или установить цикл смены на экране изображений с доступных видеокамер. Период цикла может составлять 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.



При включенном в VesselView генераторном агрегате оператор может выбрать вкладку Mercury в левой панели меню.



63268

Выберите пункт MORE (Дополнительно).



64239

Выберите в меню пункт GENSET (Генераторный агрегат).



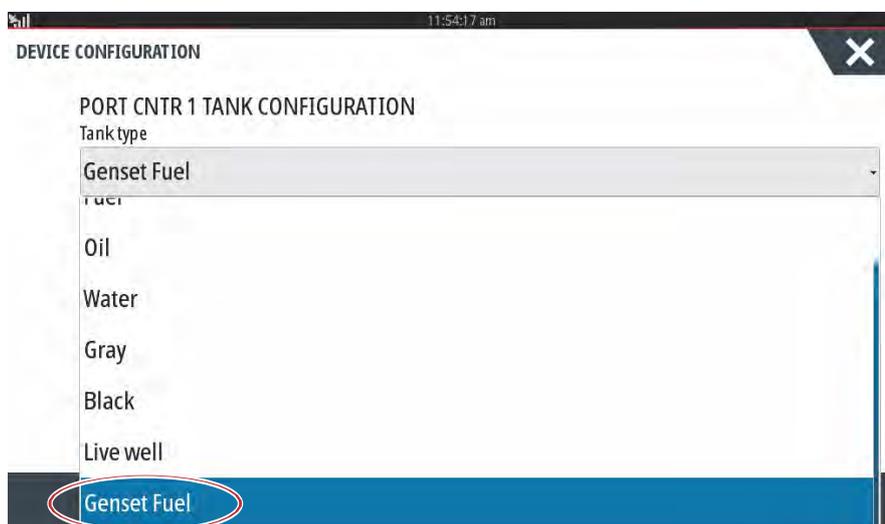
63269

## Раздел 4 - Настройка и калибровки

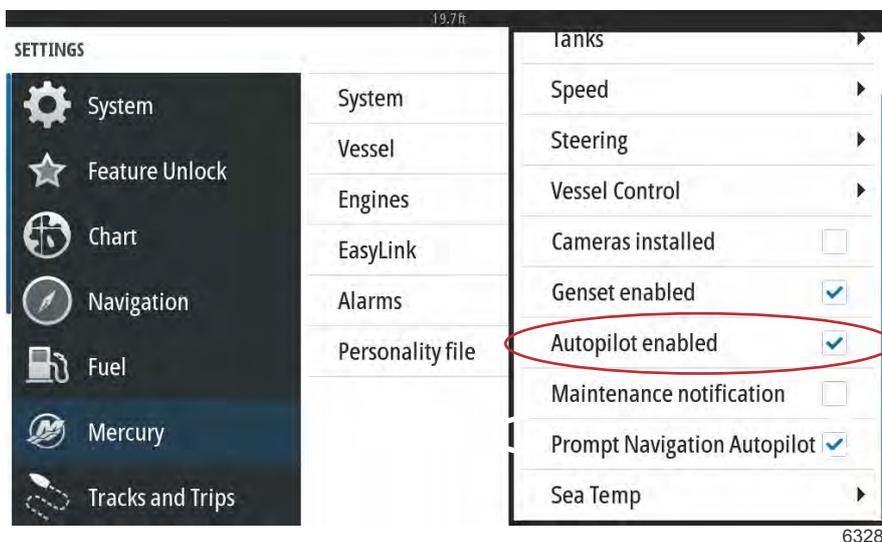
В VesselView отобразятся данные генераторного агрегата от генератора, подсоединенного к сети связи судна.



**ПРИМЕЧАНИЕ:** Чтобы убедиться, что отображаются правильные данные топлива генераторного агрегата, необходимо выбрать пункт **Genset Fuel** (Топливо генераторного агрегата) в ходе **Конфигурации бака** в **мастере настройки** или меню **Vessel Settings** (Настройки судна).



### Autopilot Enabled (Включенный автопилот)

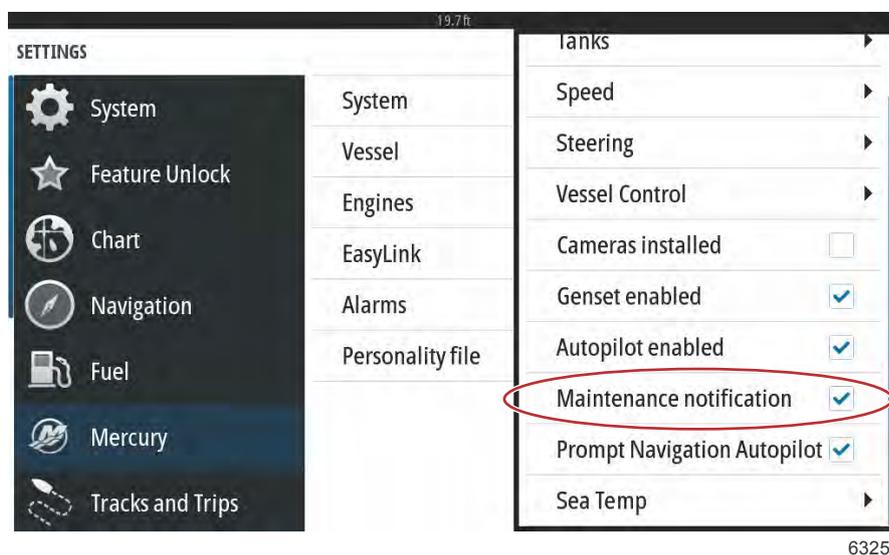


Флажок у настройки Autopilot enabled должен устанавливаться только тогда, когда судно имеет систему автопилота не Mercury. Для лодок с элементами управления Mercury и системой джойстикowego управления эту настройку активировать не надо. Активация этой настройки на судне с автопилотом Mercury может привести к неблагоприятному эффекту и неправильному отображению результатов.

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Если функции автопилота Mercury не отвечают или отображаются ненадлежащим образом, убедитесь, что этот флажок не установлен.

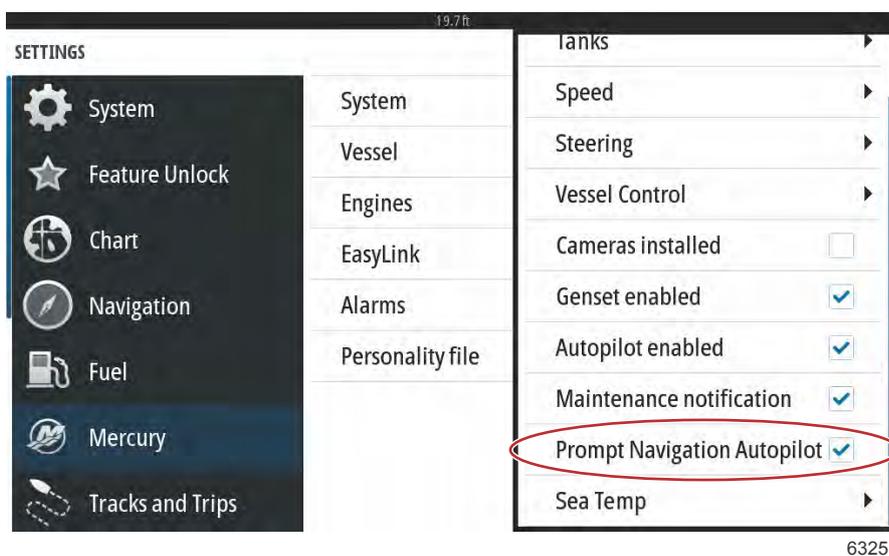
### Maintenance Notification (Уведомление о техобслуживании)

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



63250

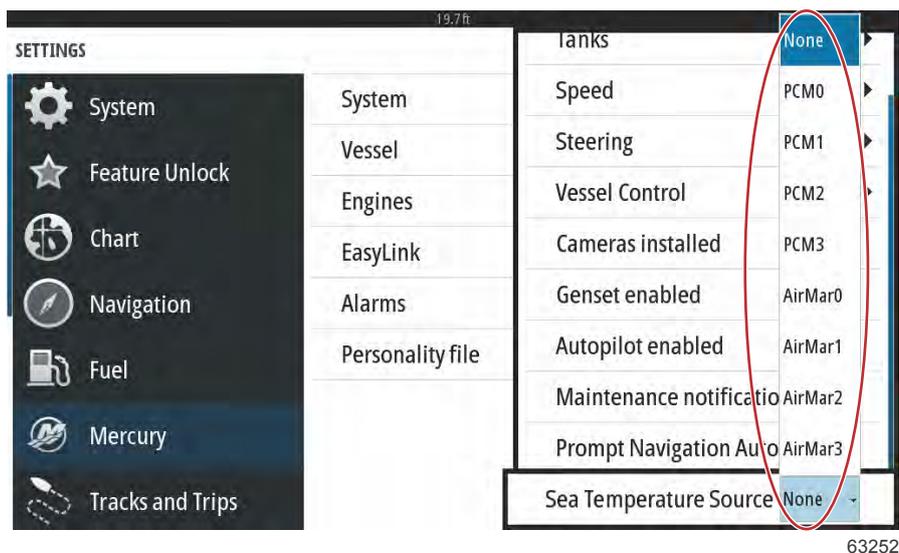
### Prompt Navigation Autopilot (Подсказка автопилота навигации)



63251

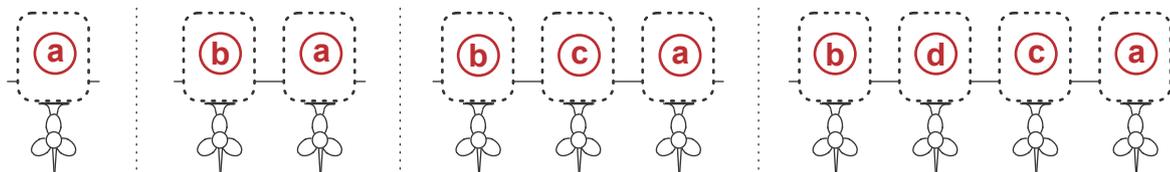
## Температура забортной воды

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



63252

На следующем рисунке показано физическое расположение PCM.



60056

### Месторасположение PCM

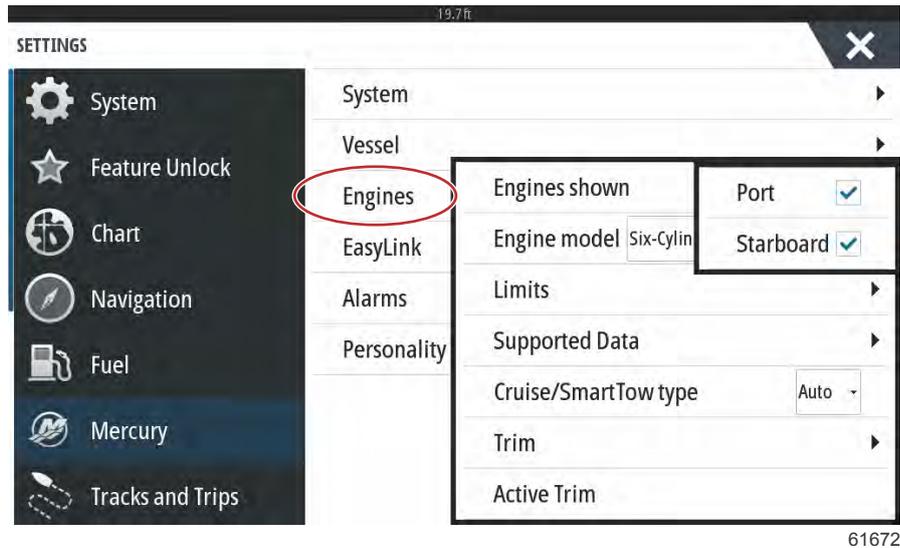
- a** - PCM0 = правый или правый снаружи
- b** - PCM1 = левый или левый снаружи
- c** - PCM2 = правый внутренний или центральный
- d** - PCM3 = внутренний с левого борта

## Настройки Engines (Двигатели)

### Engines Shown (Отображаемые двигатели)

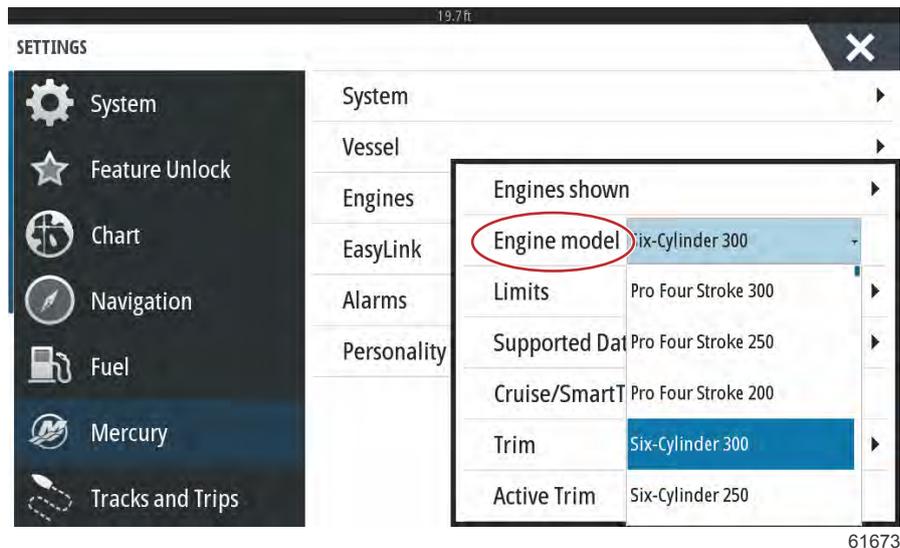
Меню «Settings» (Настройки) можно открыть, проведя пальцем вниз от края до верхней части экрана. При этом появится окно «System Controls» (Средства управления системой). Выберите плитку «Settings» (Настройки). В левой части экрана появится меню. Выберите из списка «Mercury». Появится окно настроек системы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



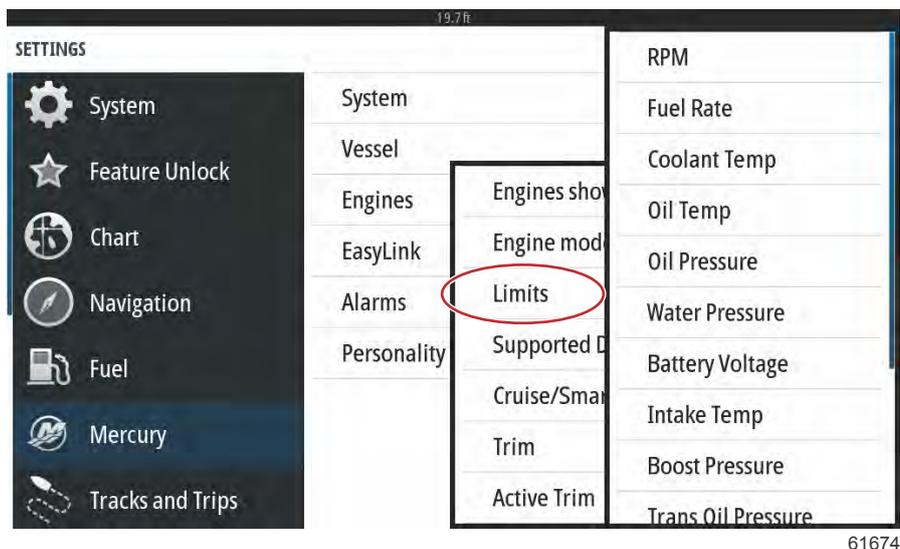
### Engine Model (Модель двигателя)

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.



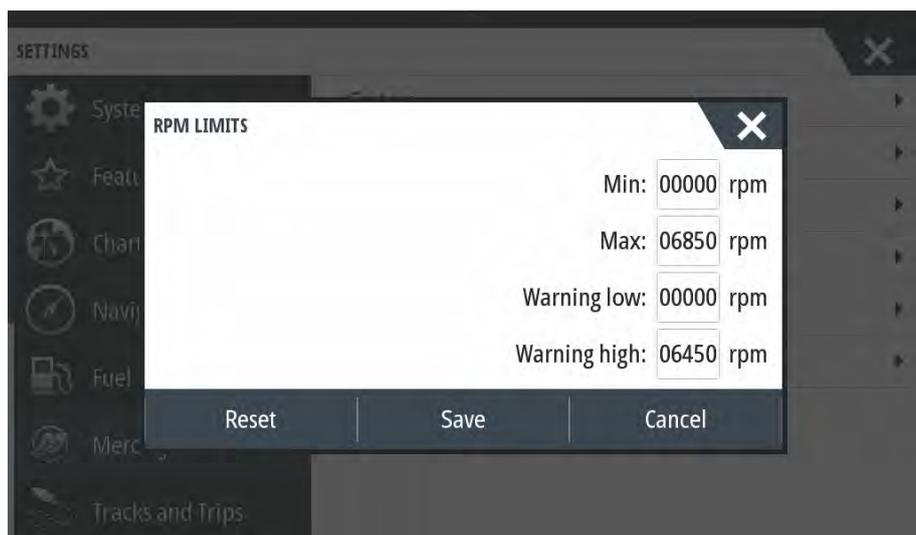
## Limits (Допустимые значения)

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.



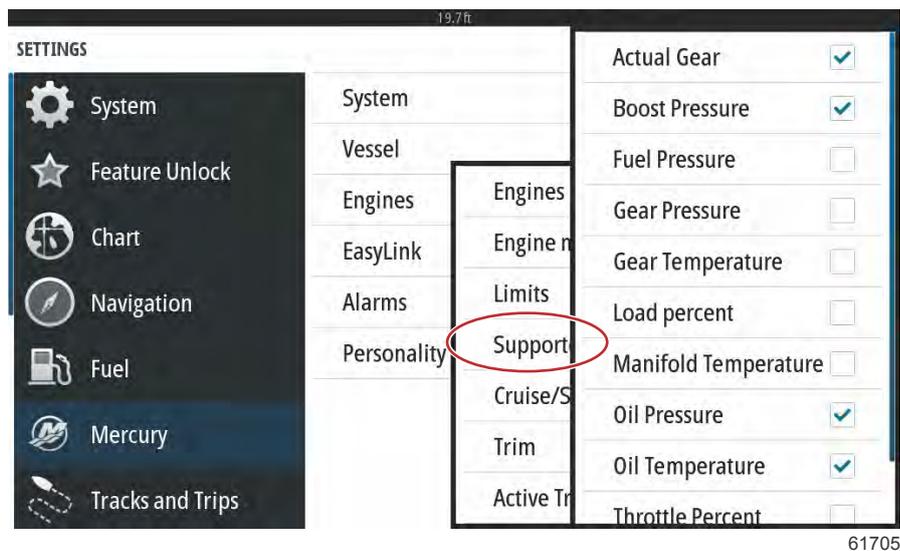
61675

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

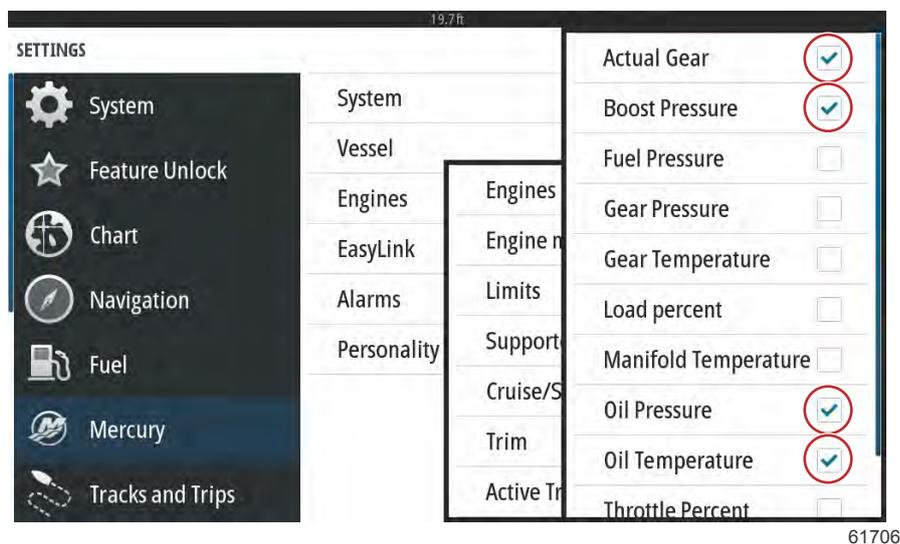
Минимальные и максимальные значения по умолчанию предварительно заданы двигательной установкой на заводе, в окне мастера установки или в меню «Engines Setting» (Настройки двигателей). Корректировка минимальных и максимальных значений, как правило, выполняется с учетом предпочтений управляющего судном.

## 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.**

## Раздел 4 - Настройка и калибровки

Чтобы просмотреть элементы данных, выбранные в списке **Supported Data** (Поддерживаемые данные), когда VesselView находится в нормальном рабочем режиме отображения, прикоснитесь к значку логотипа Mercury в виде буквы «М» между отображениями скорости/числа оборотов.



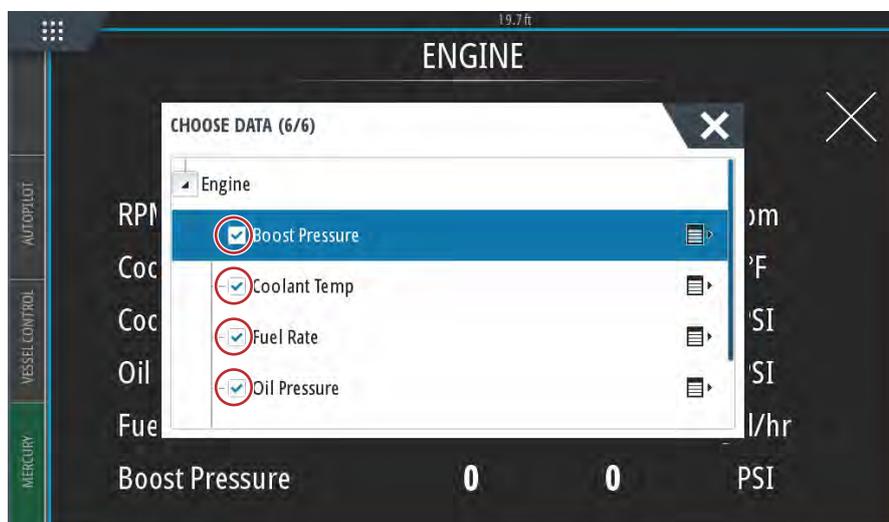
63272

Выбранные элементы поддерживаемых данных (до шести элементов) отобразятся на одном экране.



63273

Чтобы изменить содержимое этого экрана данных двигателя, прикоснитесь к экрану на несколько секунд. Если данные выбраны, прикоснитесь к значку X в правом верхнем углу экрана, чтобы закрыть

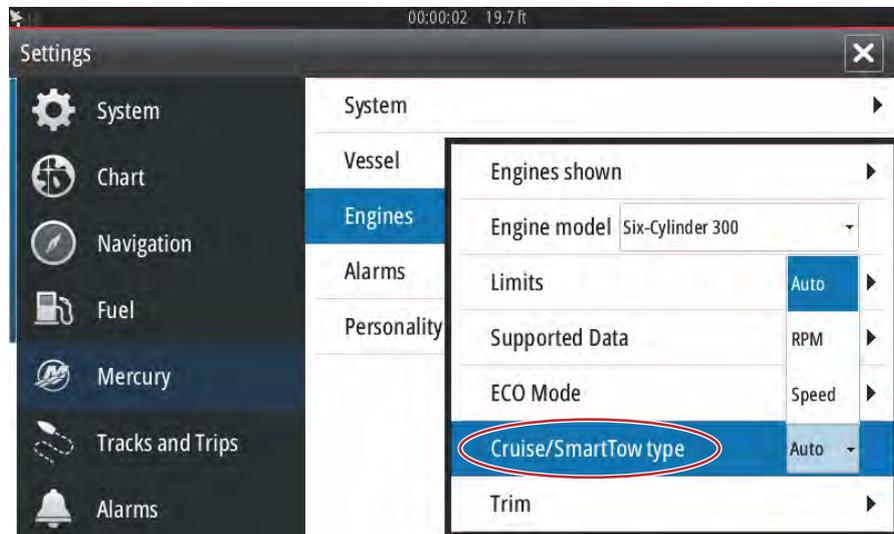


63274

Установите или снимите флажок у всех выбранных данных, прикоснувшись к соответствующим флажкам. Когда все данные выбраны, прикоснитесь к значку **X**, чтобы закрыть окно и вернуться на экран **Engine Data** (Данные двигателя).

## Тип Cruise/Smart Tow

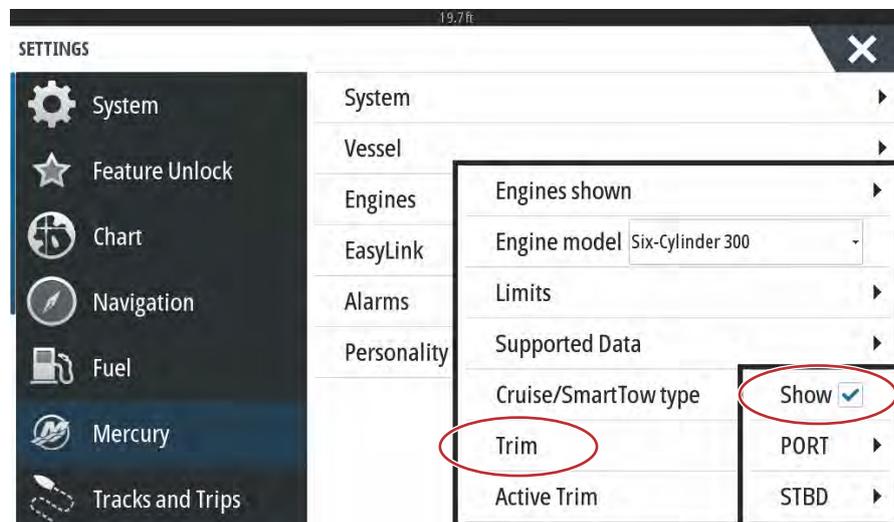
Тип настроек Cruise/Smart Tow позволяет оператору выбрать датчик, с которого программа автоматического управления судном в режиме крейсерования и программа системы интеллектуальной буксировки считывает данные скорости. Число оборотов двигателя или данные скорости GPS являются дополнительными опциями. 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 (Дифферент) позволяют оператору установить флажок Show (Показать), чтобы отображать состояние дифферента в графическом виде на экране.

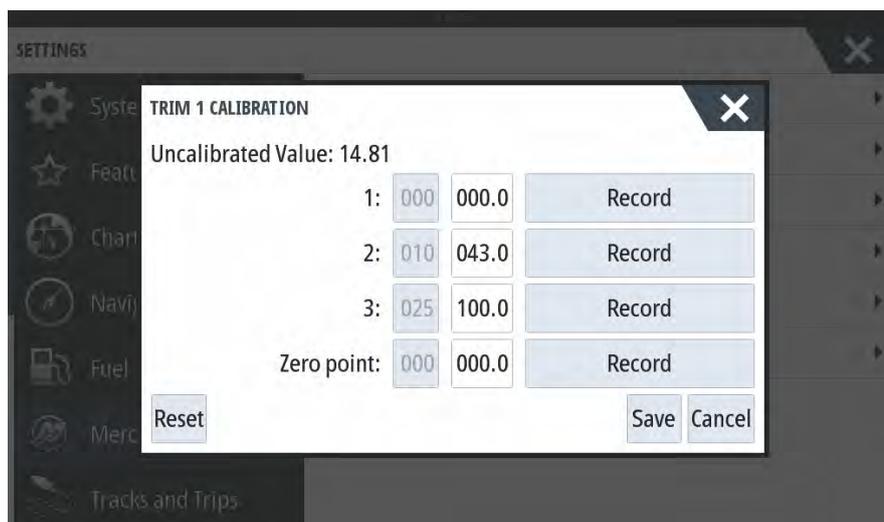


61715

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 калибровки

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.



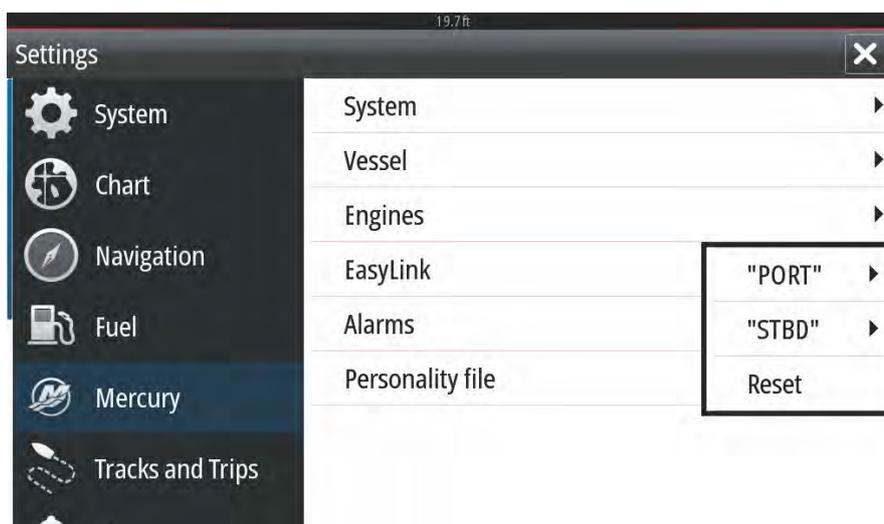
61716

## Настройки EasyLink

### Интеграция прибора EasyLink

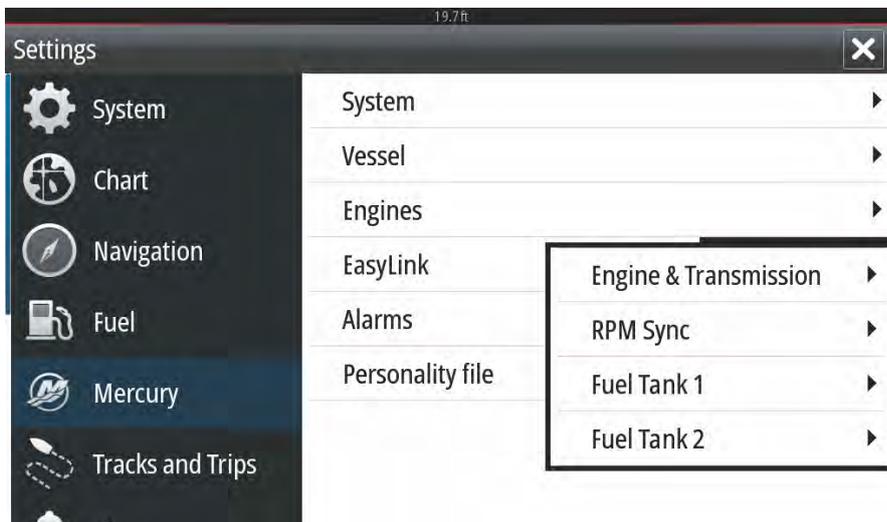
У судов с приборами SC 100 должен быть включен (установлен флажок) EasyLink в VesselView, чтобы прибор SC 100 мог получать данные.

Easy Link (Простое соединение)		
Port and Starboard > (Левый и правый борт >)	Engine and Transmission > (Двигатель и трансмиссия >)	Левый или правый борт — вкл. (флажок установлен), выкл. (флажок не установлен)
	RPM sync (Синхронизация оборотов)	Вкл. (флажок установлен), выкл. (флажок не установлен)
	Fuel tank 1 (Топливный бак 1)	Вкл. (флажок установлен), выкл. (флажок не установлен)
	Fuel tank 2 (Топливный бак 2)	Вкл. (флажок установлен), выкл. (флажок не установлен)



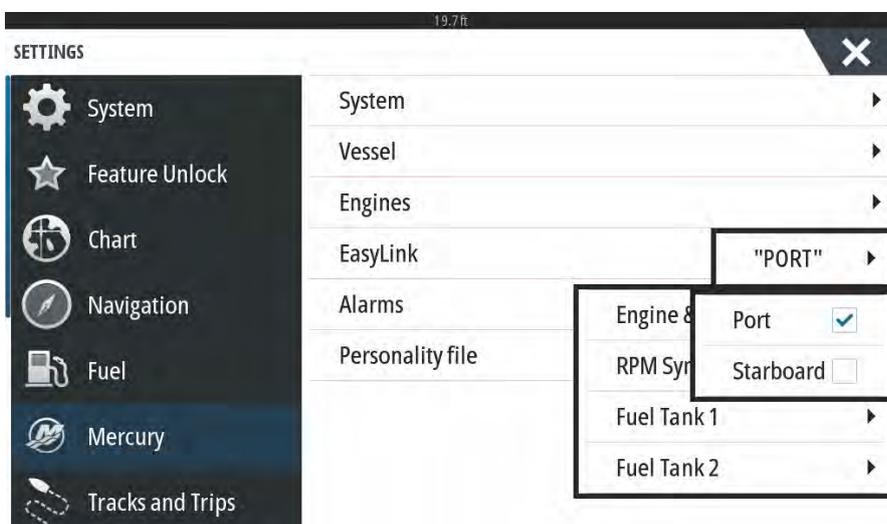
63150

Экран главного меню EasyLink



63151

Меню опций EasyLink



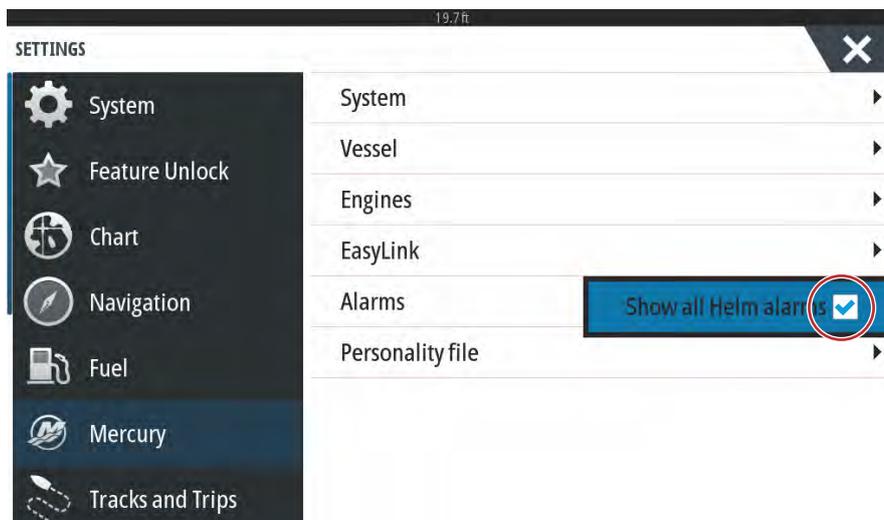
63152

Варианты выбора исходных данных EasyLink

## 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.

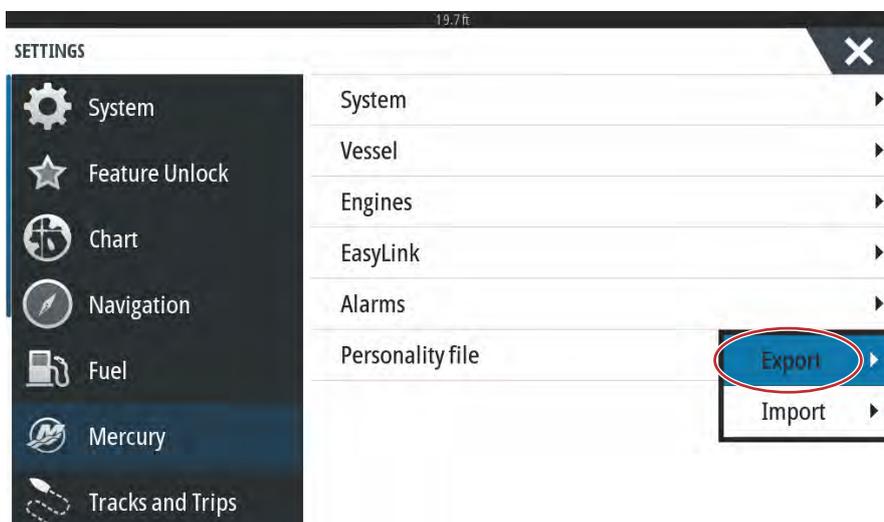


61718

## Personality File (Файл персонализации)

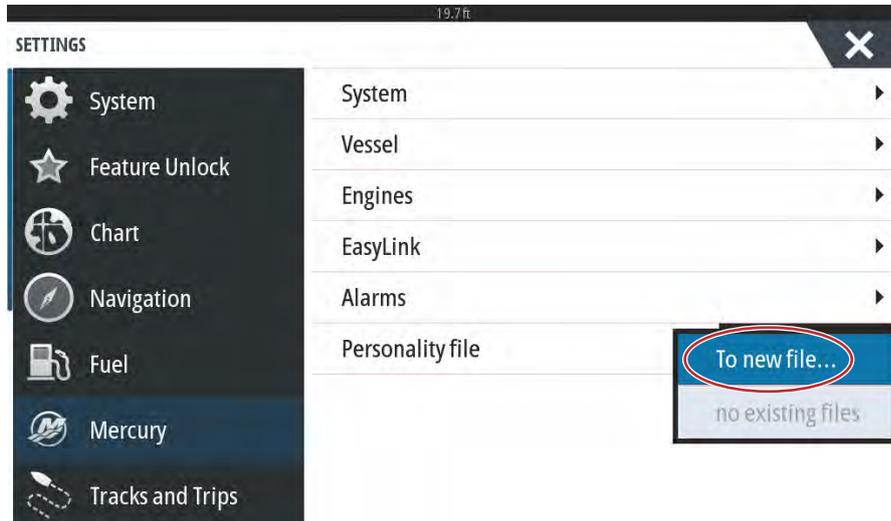
### Export (Экспорт)

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).



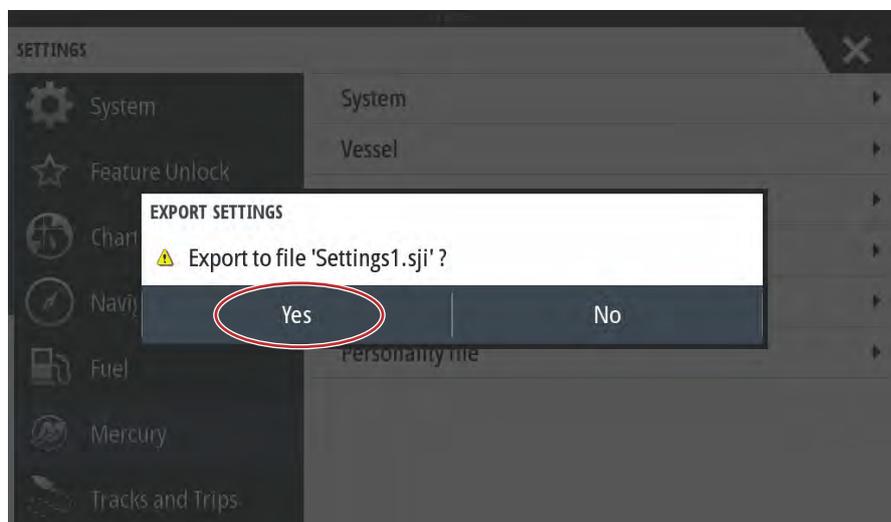
61719

**Выберите «Export» (Экспорт)**



61720

Выберите «To new file» (В новый файл)



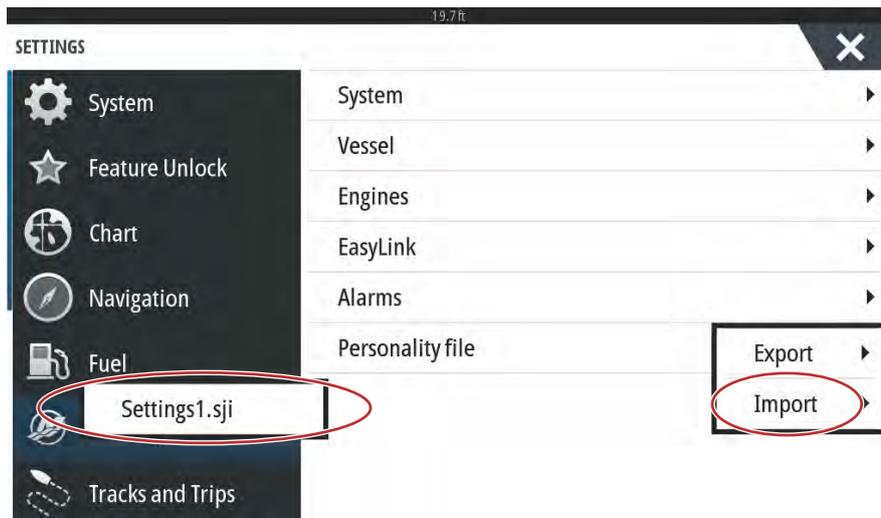
61721

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)

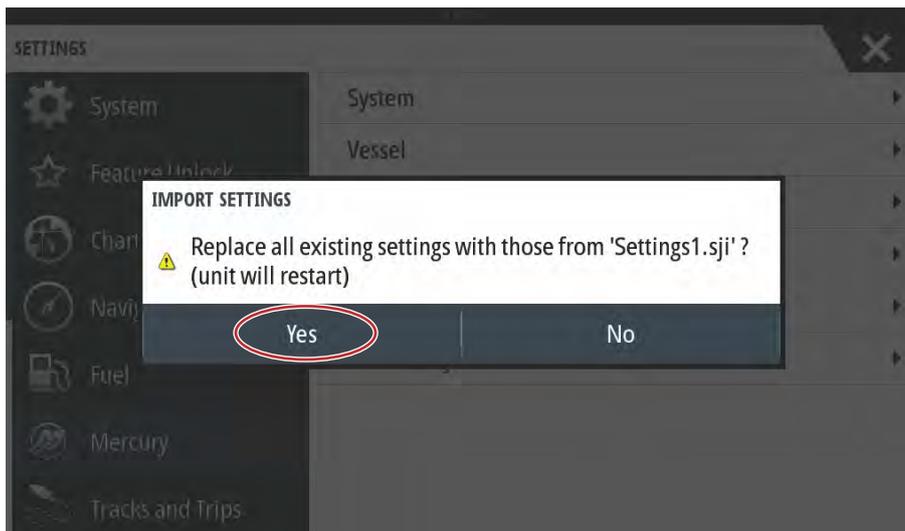
Чтобы импортировать файл конфигурации, необходимо вставить в устройство SD-карту, на которой хранится файл конфигурации системы VesselView. Выберите Import (Импорт). На экране появится список распознанных файлов. Выберите файл и начните импорт.



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.

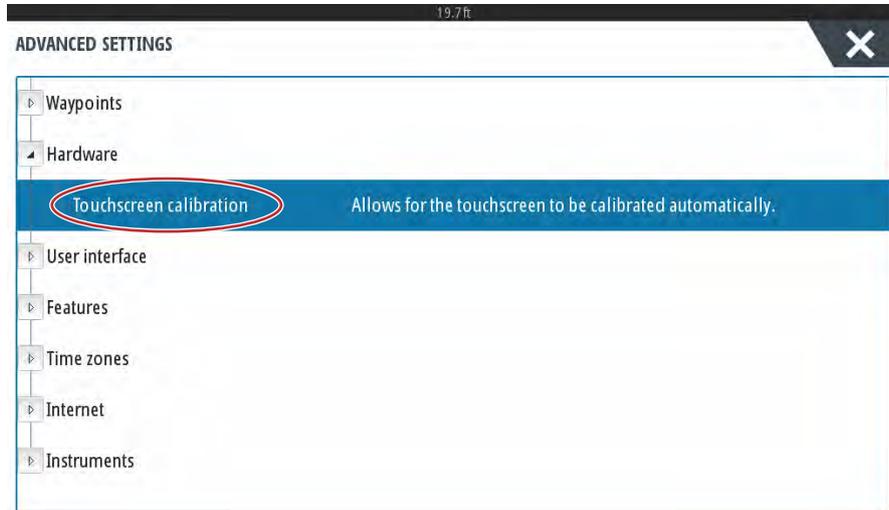


61723

## Touch Screen Calibration (Калибровка сенсорного экрана)

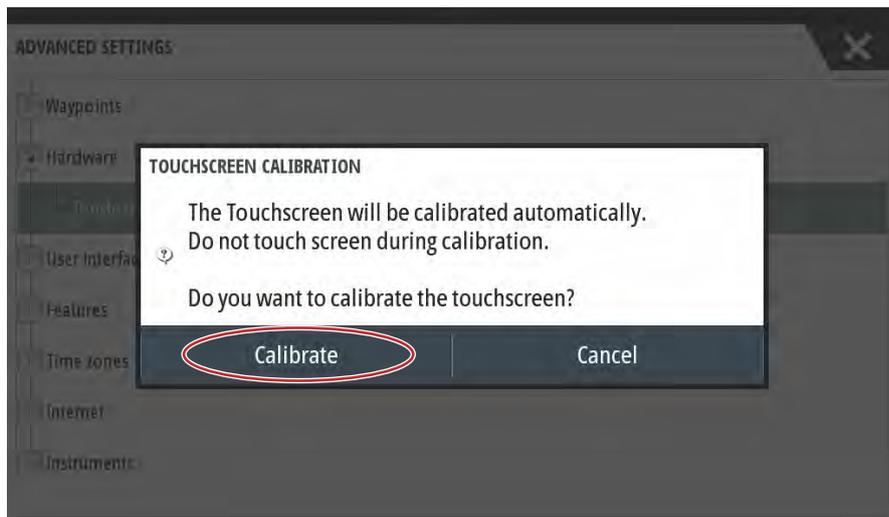
### Калибровка сенсорного экрана

Сенсорный экран можно калибровать периодически. Если кажется, что отсутствует реакция на проведение пальцем или сенсорные области невосприимчивы, активируйте меню System Controls (Элементы управления системой), проведя пальцем по экрану блока сверху вниз. Выберите пункт Settings (Настройки). Выберите System (Система). Выберите пункт Advanced (Расширенные). Выберите пункт меню Hardware (Оборудование), чтобы вывести пункт меню калибровки Touchscreen (Сенсорный экран).



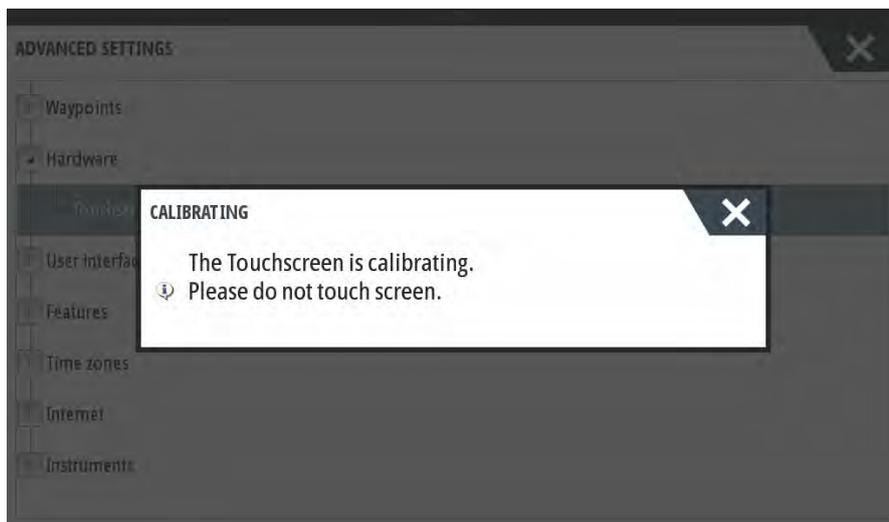
61493

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



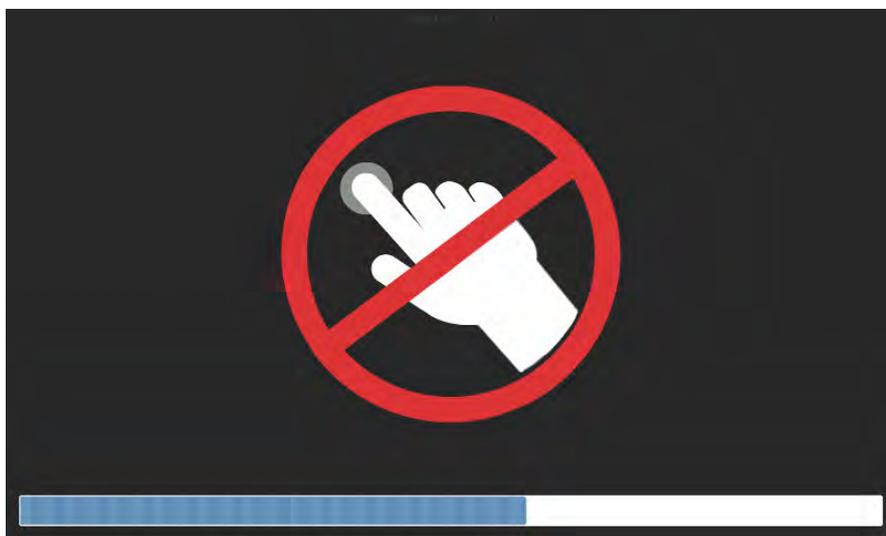
61494

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

# Раздел 5 - Предупредительная сигнализация

## Оглавление

---

Предупреждения – неисправности и аварийные сигналы .....	98	Аварийные сигналы о мелководье и низком уровне топлива .....	100
Предупредительные сигналы — предупреждающие сигналы и неисправности.....	98		

---

## Предупреждения – неисправности и аварийные сигналы

### Предупредительные сигналы — предупреждающие сигналы и неисправности

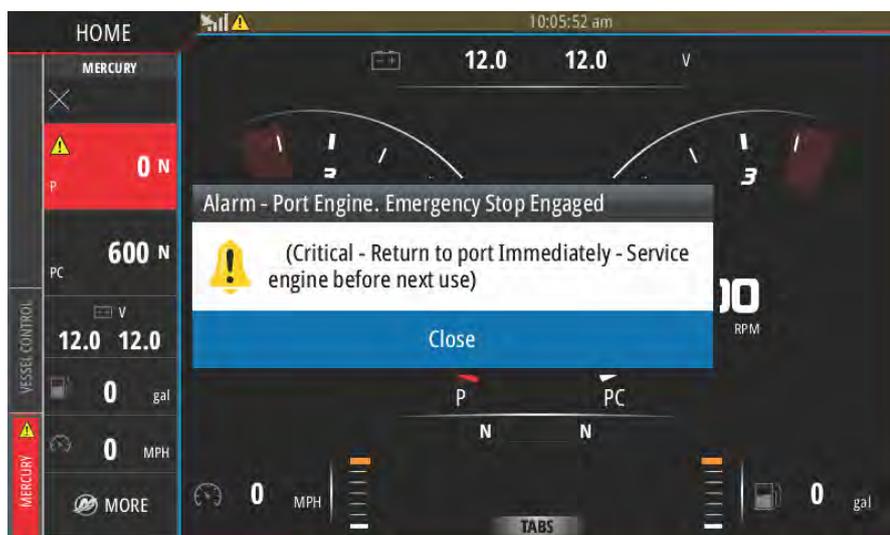
Все предупреждения, неисправности и аварийные сигналы отображаются независимо от того, какой экран отображается при сигнализации. Когда подается аварийный сигнал, на экране отображается окно с текстом аварийного сигнала и предупреждением, а также краткое описание действия, которое необходимо предпринять.

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

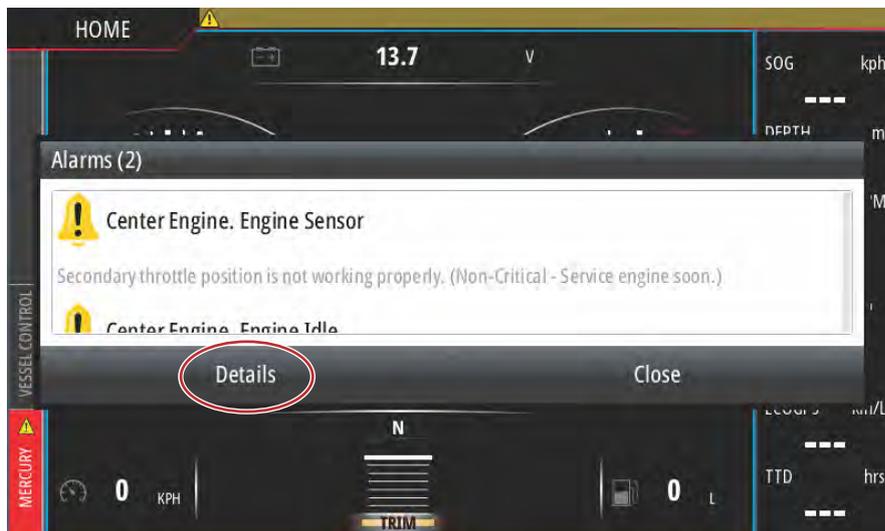
Критические сигналы тревоги, как правило, сопровождаются ответной реакцией системы Mercury Engine Guardian, которая может включать в себя снижение мощности, снижение максимальных оборотов, или принудительное включение режима холостого хода. Для всех неисправностей существуют четыре значка для уведомления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

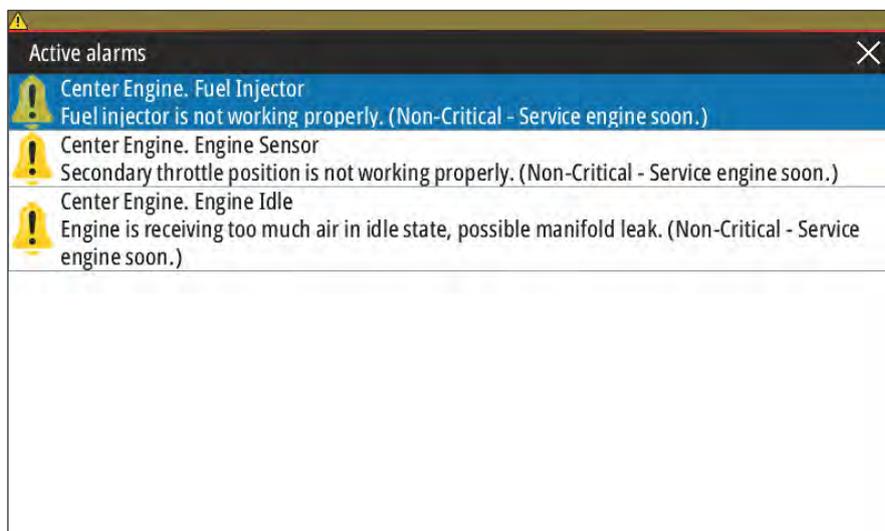


61545

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 - Предупредительная сигнализация

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» (Закреть) в первоначальном всплывающем окне.

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



61546

Для устранения активной неисправности необходимо проверить, отремонтировать или заменить неисправную или отказавшую часть и запустить двигатели и VesselView, а также позволить блоку пройти через сканирование запуска системы. Если судно пройдет сканирование запуска, вкладка Mercury с левой стороны экрана будет отображаться зеленым цветом. Историю аварийных сигналов всегда можно просмотреть, выбрав экран главного меню, а затем пункт Alarms (Аварийные сигналы). Здесь можно просмотреть историю неисправностей.

### Аварийные сигналы о мелководье и низком уровне топлива

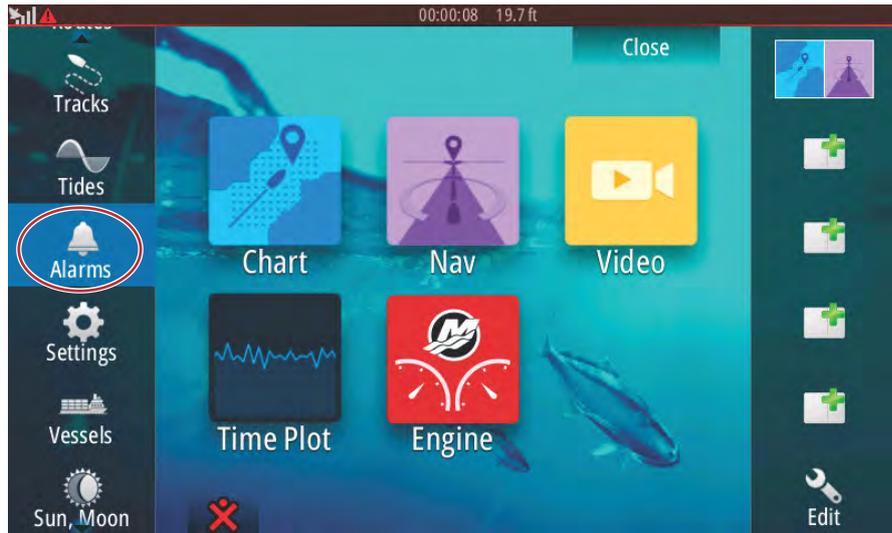
Для некритических неисправностей, таких как мелководье и низкий уровень топлива, звучат шесть коротких звуковых сигналов и на экране появляется всплывающее окно с кратким текстовым описанием неисправности.

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



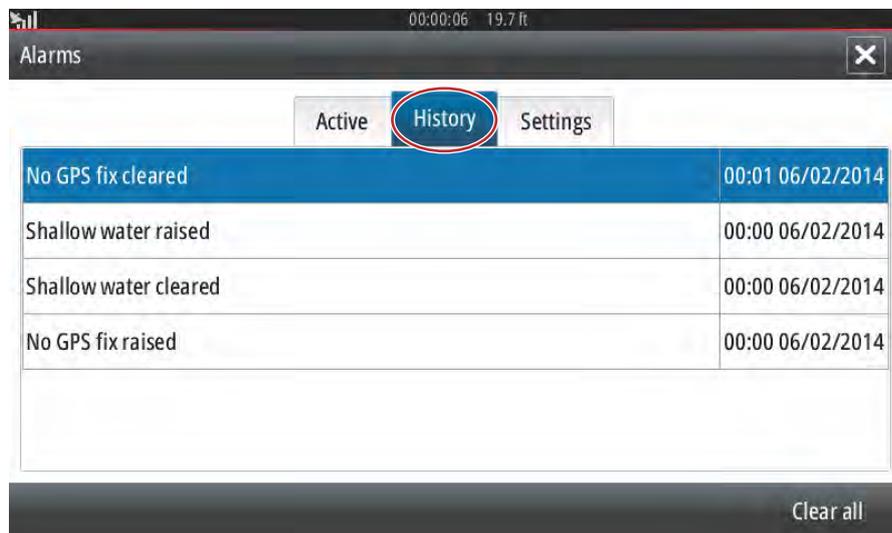
61778

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



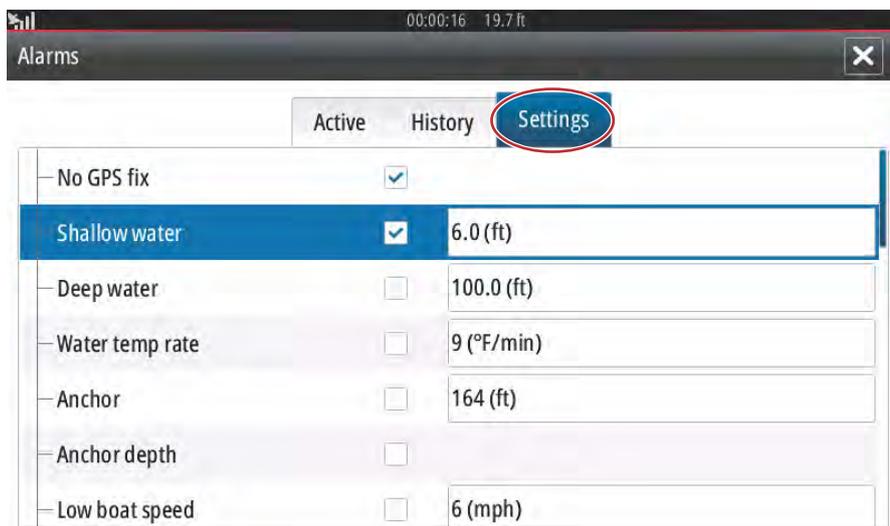
61781

Варианты выбора аварийных сигналов



61779

Вкладка History (История)



61780

Вкладка Settings (Настройки)

# Раздел 6 - Процедуры обновления программного обеспечения

## Оглавление

---

Обновление программного обеспечения VesselView и VesselView Link через Wi-Fi.....	104	Обновление через Wi-Fi .....	118
Обновление через Wi-Fi .....	104	Обновление через карту памяти micro SD .....	119
Порядок обновления программного обеспечения дисплея VesselView.....	116	Загрузка текущего программного обеспечения ..	119
Проверка текущей версии программного обеспечения .....	117	Обновление программного обеспечения VesselView с помощью карты памяти micro SD .....	119
		Как обновить программное обеспечение модуля связи VesselView.....	121

---

## Обновление программного обеспечения VesselView и VesselView Link через Wi-Fi

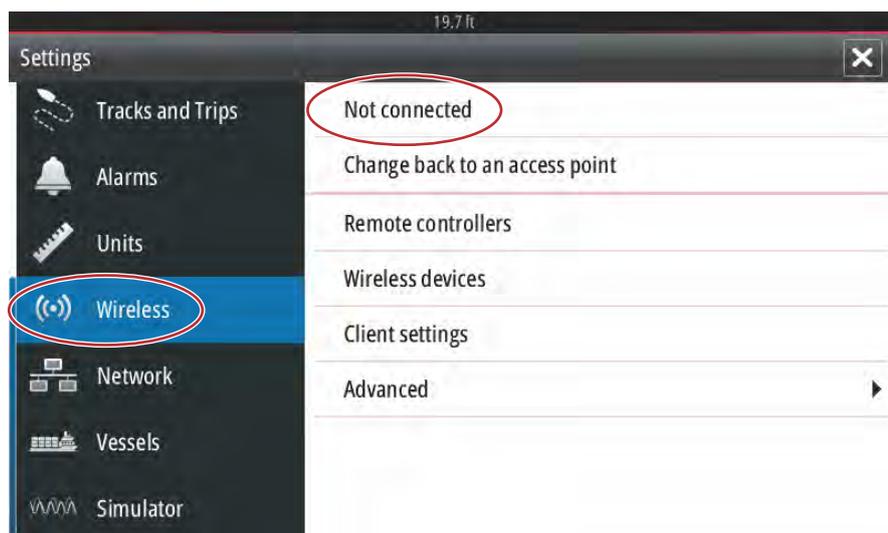
### Обновление через Wi-Fi

Выберите значок **Settings** (Настройки).



64270

Выберите **Wireless** (Беспроводная сеть), а затем **Not connected** (Не подсоединена).



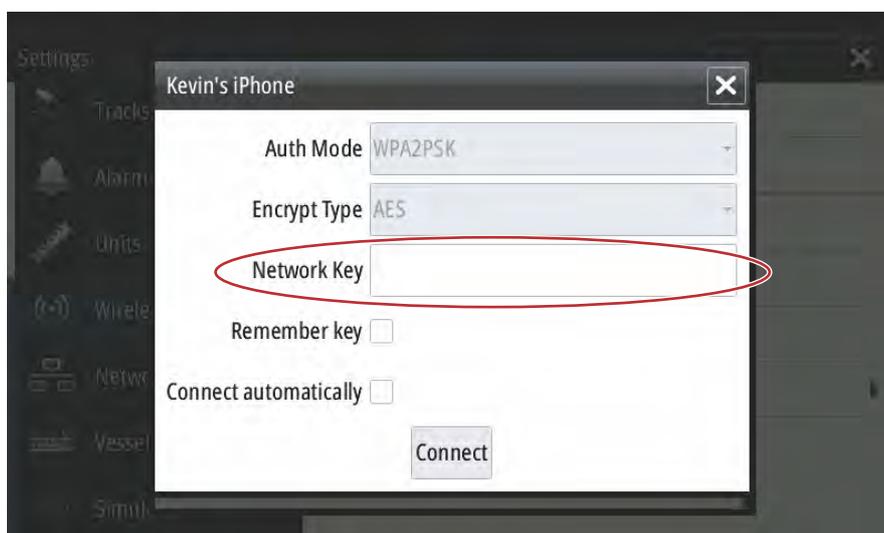
64271

Выберите беспроводную сеть.



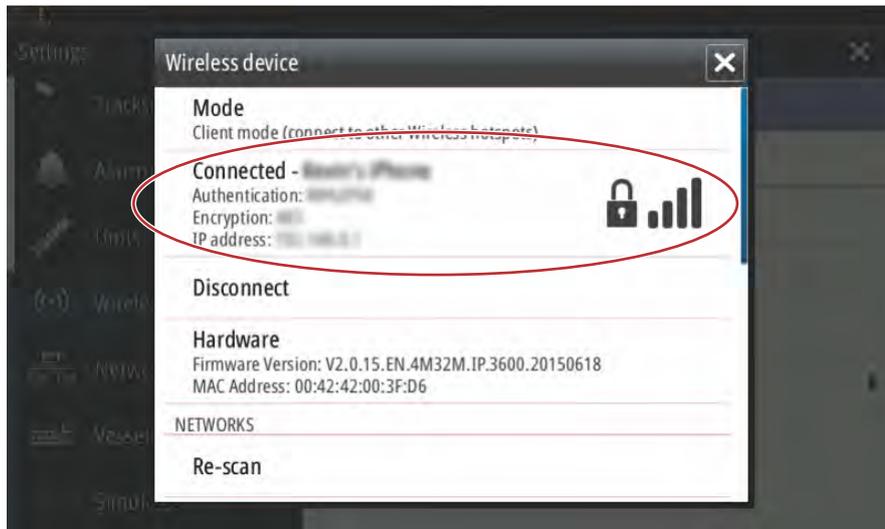
64272

Введите **Network Key** (Сетевой ключ) – пароль при необходимости и выберите **Connect** (Подсоединиться). Сетевой ключ чувствителен к регистру. По умолчанию на виртуальной клавиатуре установлен верхний регистр, поэтому при вводе пароля убедитесь, что выбран подходящий регистр.



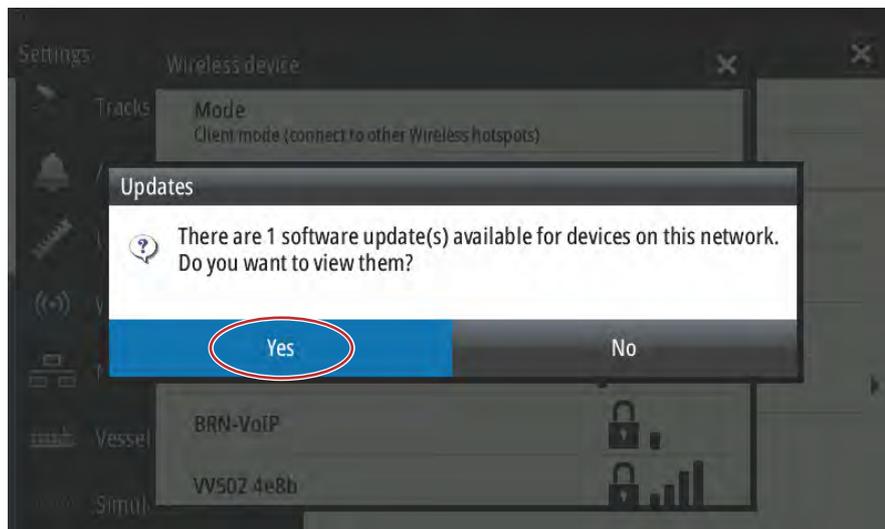
64273

Выбранное устройство должно показывать **Connected** (Подсоединено). Также можно заметить значок шара в левом верхнем углу строки состояния. Это информирует оператора об установленном соединении.



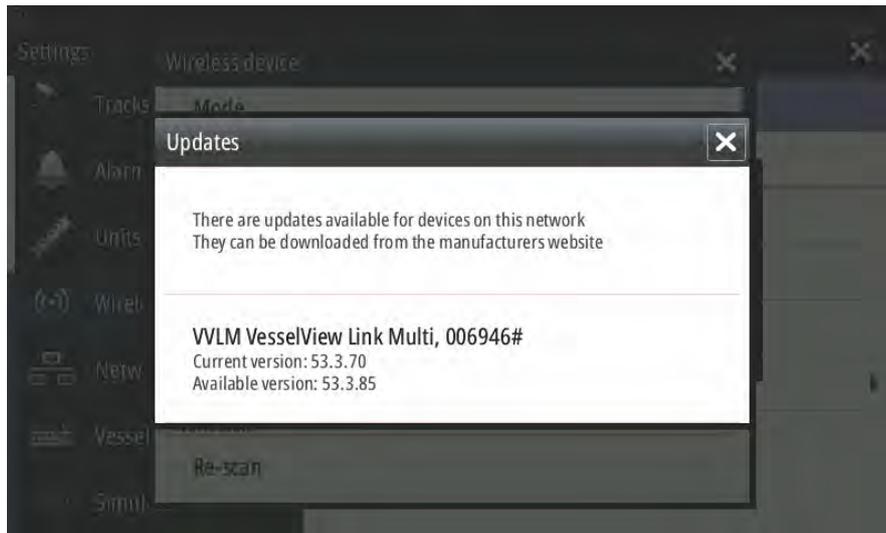
64274

После установления соединения блок автоматически проверяет обновления программного обеспечения. Выберите **Yes** (Да), чтобы просмотреть.



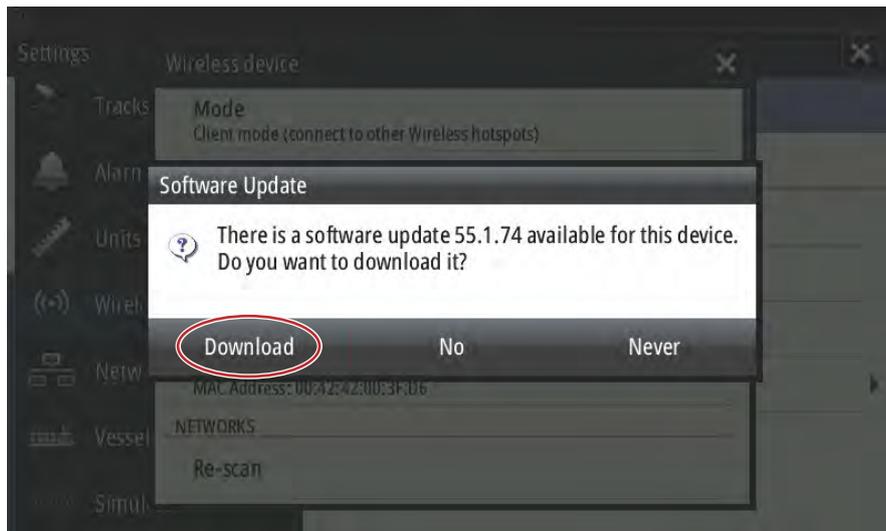
64275

Обновления VesselView Link можно загрузить с веб-сайта Mercury. После обновления VesselView другое всплывающее окно позволяет блоку загрузить обновление VesselView Link через блок на карту micro SD. Затем карта будет использоваться в VesselView Link для обновления программного обеспечения. Выберите X, чтобы закрыть это всплывающее окно.



64276

Следующее изображение экрана представляет собой пример обновления блока VesselView 702. Фактическое уведомление о файле зависит от блока и версии. Выберите **Download** (Загрузить).



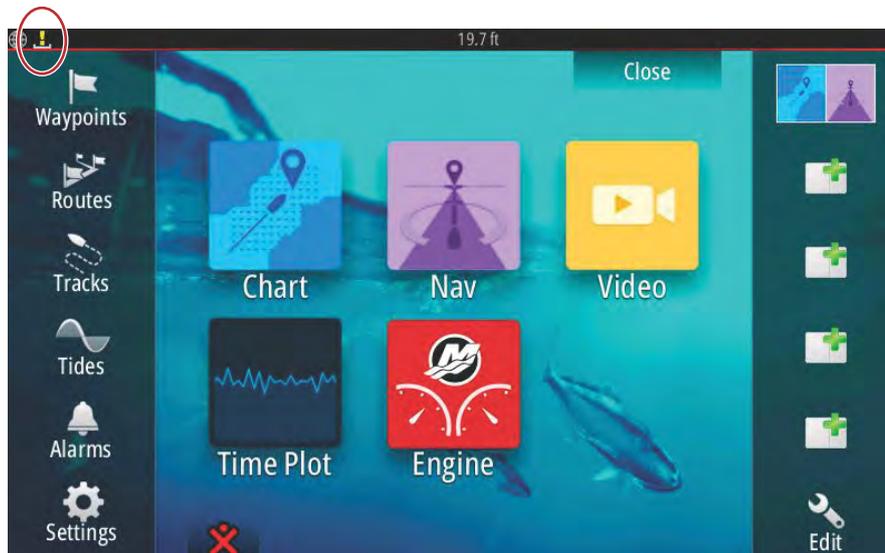
64277

В нижней части экрана быстро появится всплывающее окно с предложением вставить карту micro SD, если она еще не вставлена в блок VesselView.



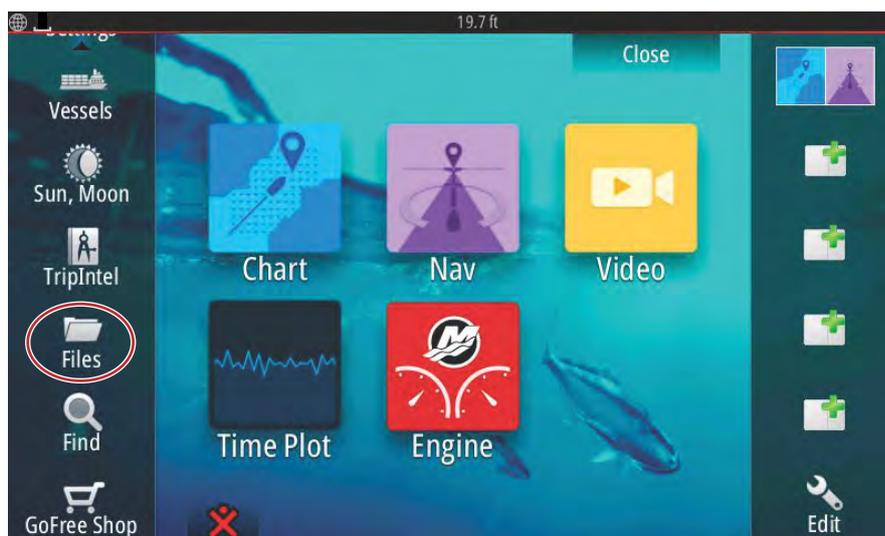
64278

В самой верхней строке состояния также будет значок загрузки. Восклицательный знак – это визуальный индикатор того, что в блок VesselView необходимо вставить карту micro SD.



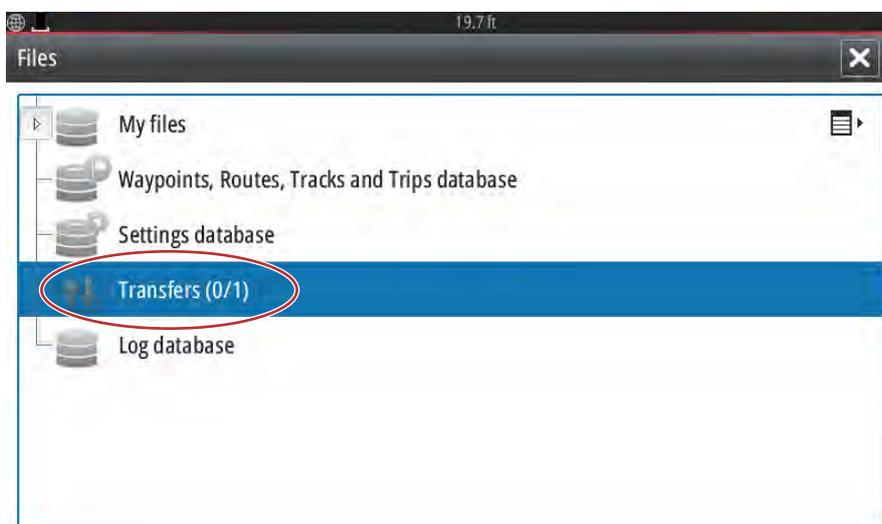
64279

Чтобы отслеживать загрузку, выберите значок **Files** (Файлы). Для перехода к значку **Files** (Файлы) может потребоваться прокрутка или проведение пальцем по экрану.



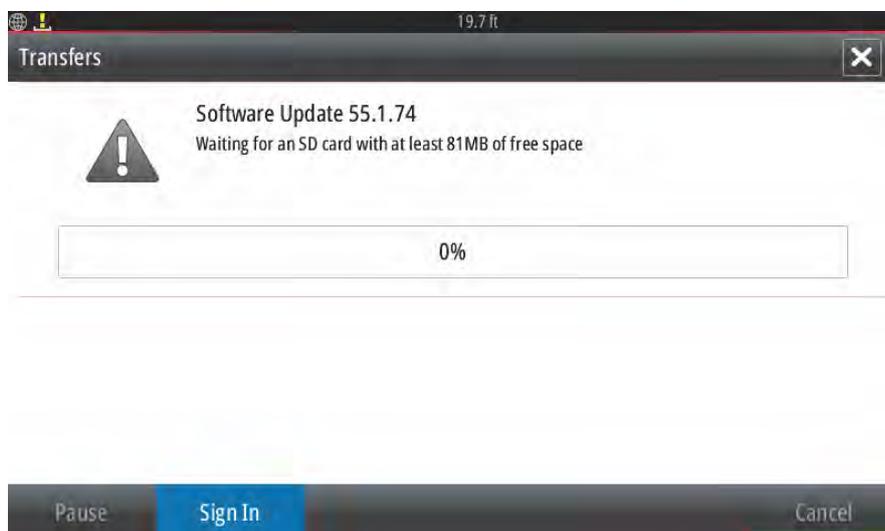
64280

Выберите **Transfers** (Передачи).



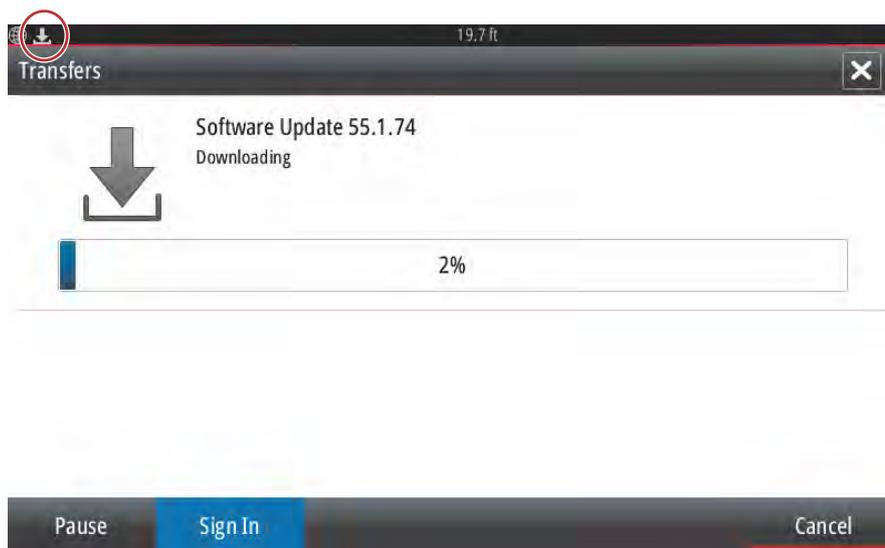
64281

Обновление программного обеспечения будет загружаться при наличии карты micro SD. Если в блоке нет карты micro SD, появляется сообщение о том, что блок ждет карту.



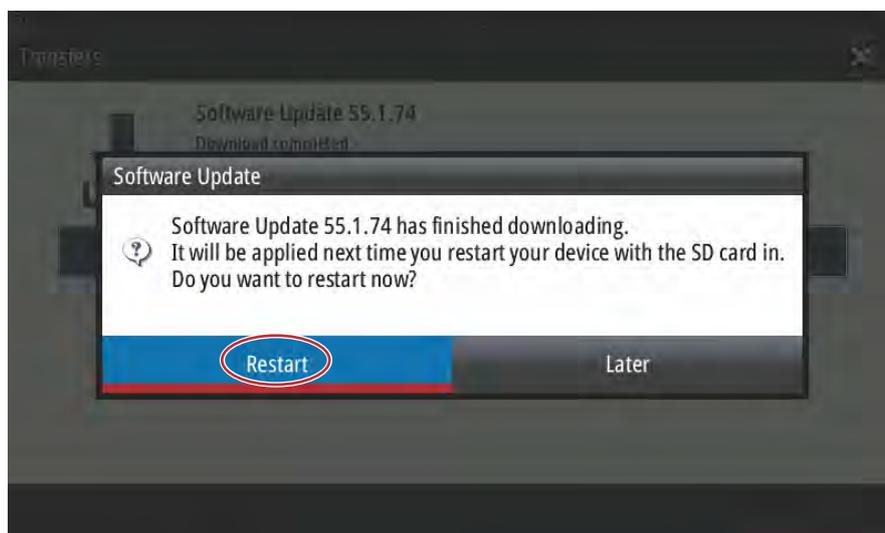
64282

Вставьте карту micro SD и обновление начнет загружаться. Значок загрузки в верхней строке состояния изменится с восклицательного знака на стрелку вниз.



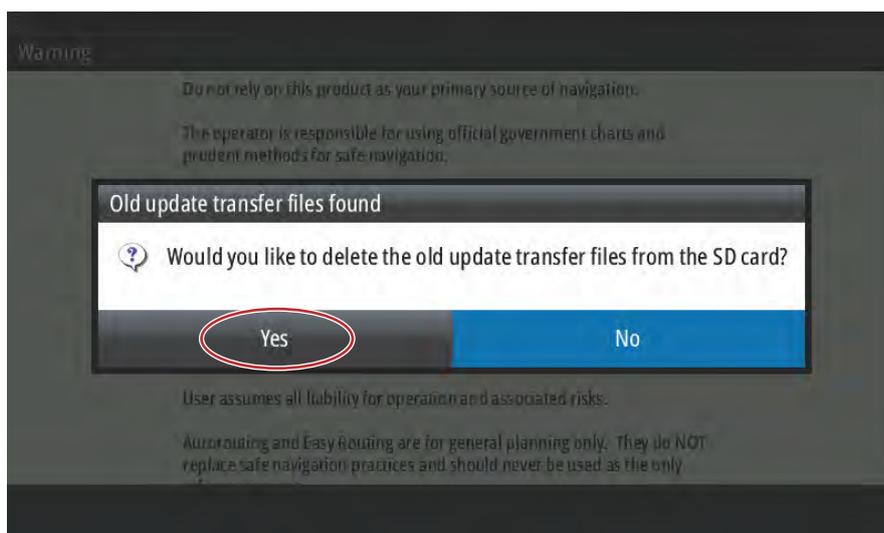
64283

По завершении загрузки потребуется перезапуск. Выберите **Restart** (Перезапуск), и новое обновление запустится при перезапуске.



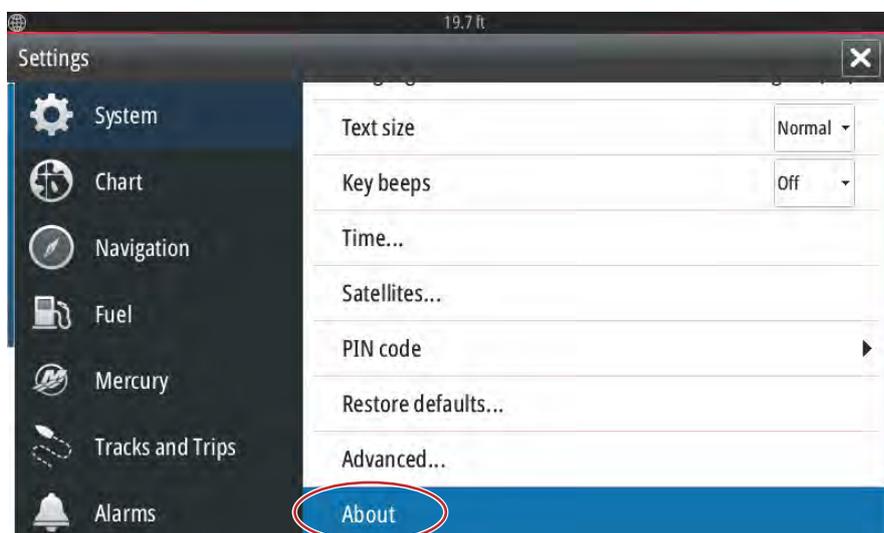
64284

Выберите **Yes** (Да), чтобы удалить обновление программного обеспечения с карты micro SD.



64285

Чтобы убедиться, что обновление программного обеспечения установлено, выберите **Settings** (Настройки), **System** (Система) и, наконец, **About** (О программе).



64286

Версия и номера приложений перечислены вверху с левой стороны экрана. Выберите **Support** (Поддержка), чтобы проверить наличие дополнительных обновлений. Убедитесь, что блок все еще подключен к источнику Wi-Fi.



64287

На экране появятся дополнительные обновления для системы. Для обновления модуля VesselView Link появится сообщение с указанием оператору вставить карту micro SD в VesselView. Это происходит только на многофункциональных дисплеях, если в VesselView еще не вставлена карта micro SD. Совместимые устройства с уже вставленной картой micro SD начинают все загрузки автоматически.



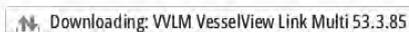
64288

Вставьте карту micro SD и выберите **Download** (Загрузить).



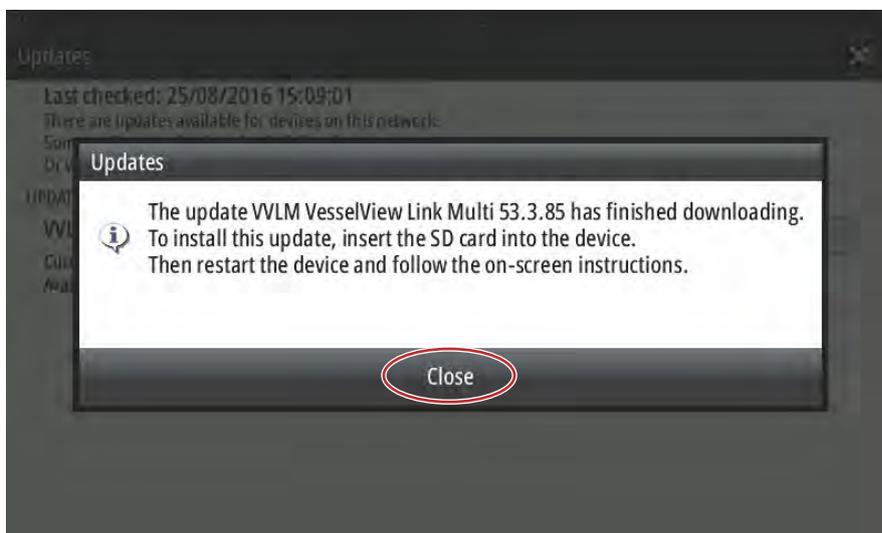
64289

VesselView начнет загрузку обновления для VesselView Link на карту micro SD через Wi-Fi.



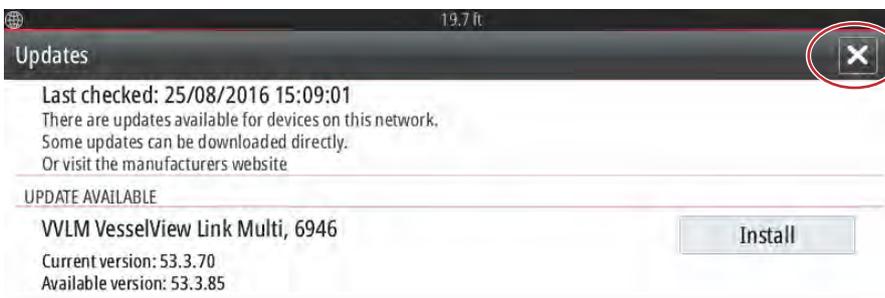
64290

Карту micro SD необходимо вынуть из VesselView и вставить в слот для карт VesselView Link; владельцам VesselView 502 потребуется вынуть блок из приборной панели, чтобы получить доступ к слоту для карт.



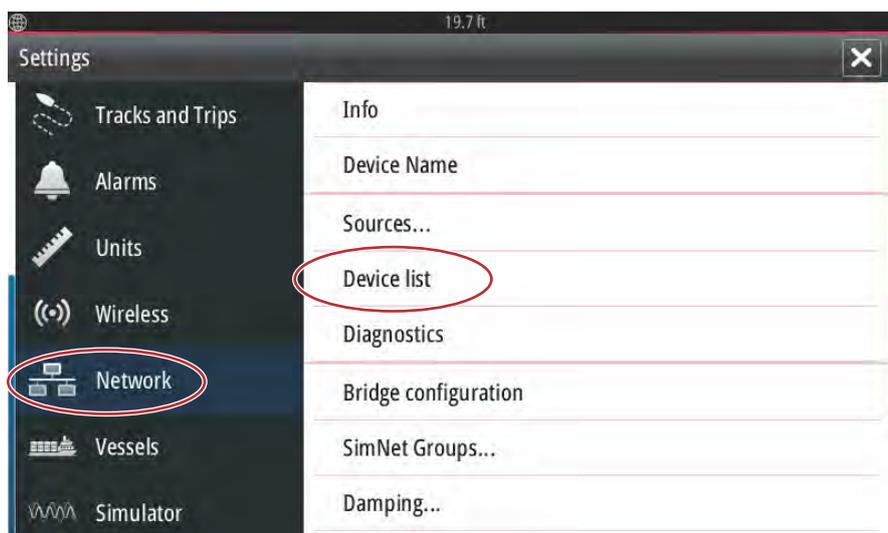
64291

После выбора Install (Установить) дается указание вставить карту micro SD в модуль VesselView Link. Щелкните X, чтобы закрыть это окно.



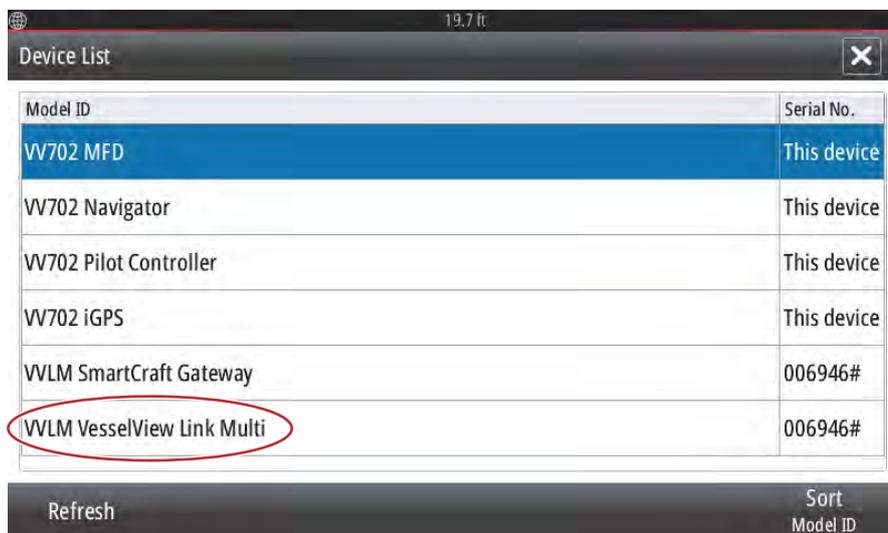
64292

Перейдите в меню **Settings** (Настройки). Выберите **Network** (Сеть), а затем **Device list** (Список устройств).



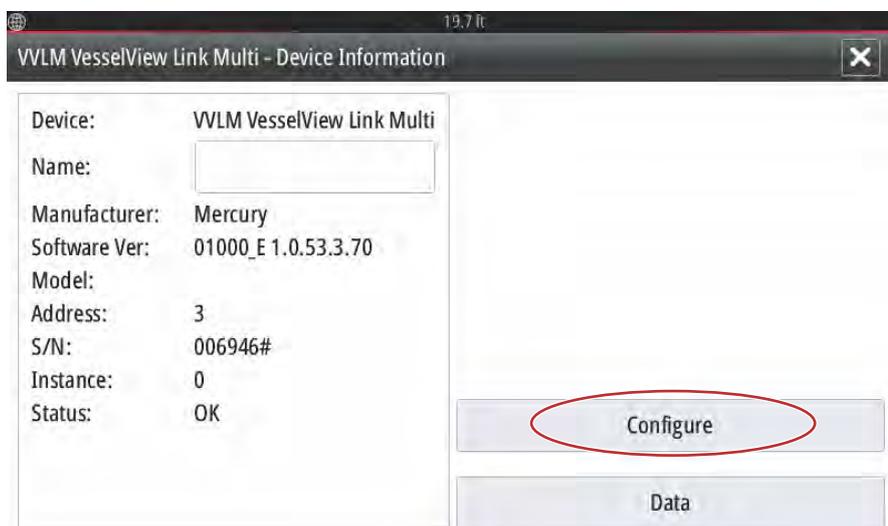
64293

Выберите модуль VesselView Link из списка. Следующее изображение предназначено только для иллюстрации, конкретный модуль VesselView Link может отображаться как Single (Одинарный) в случае применения одинарного двигателя.



64294

Выберите **Configure** (Настроить).



64295

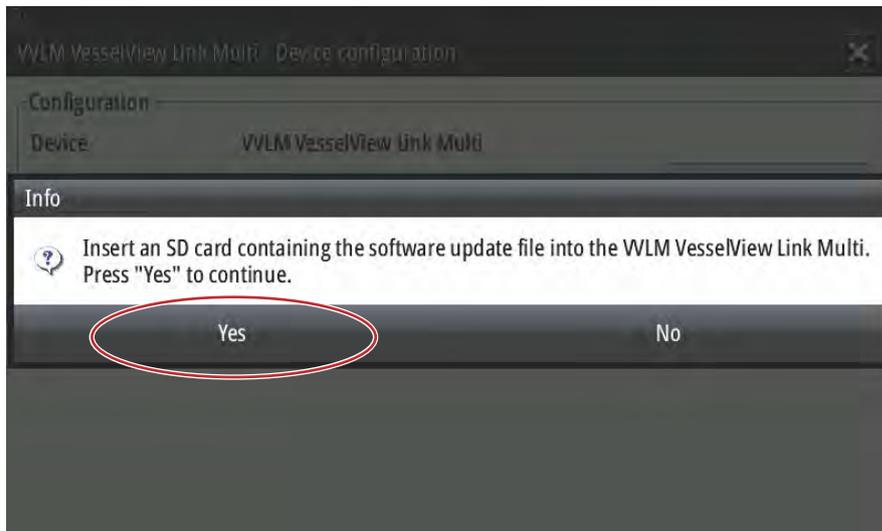
Выберите **Upgrade** (Обновить).



64297

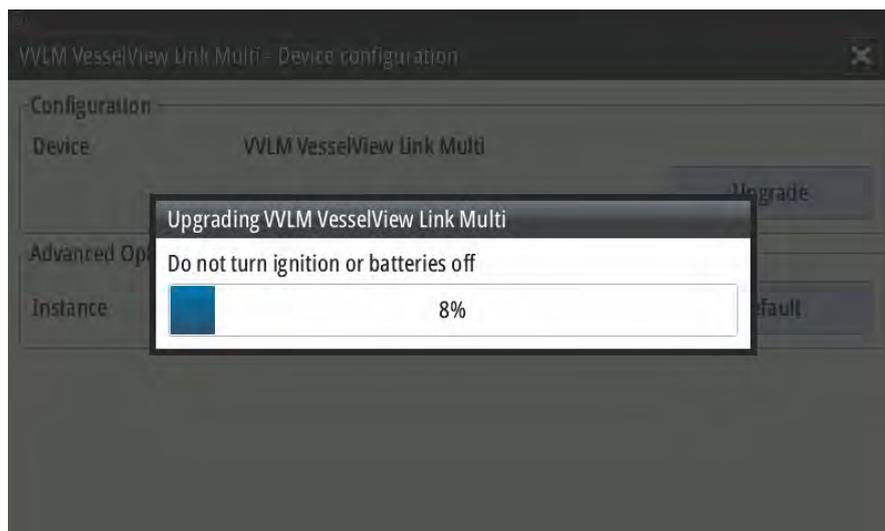
Вставьте карту micro SD в VesselView Link. Выберите **Yes** (Да).

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Нижняя часть карты micro SD – сторона с металлическими контактами – обращена вверх, к верхней части VesselView Link. Верхняя часть VesselView Link – это сторона с соединениями.



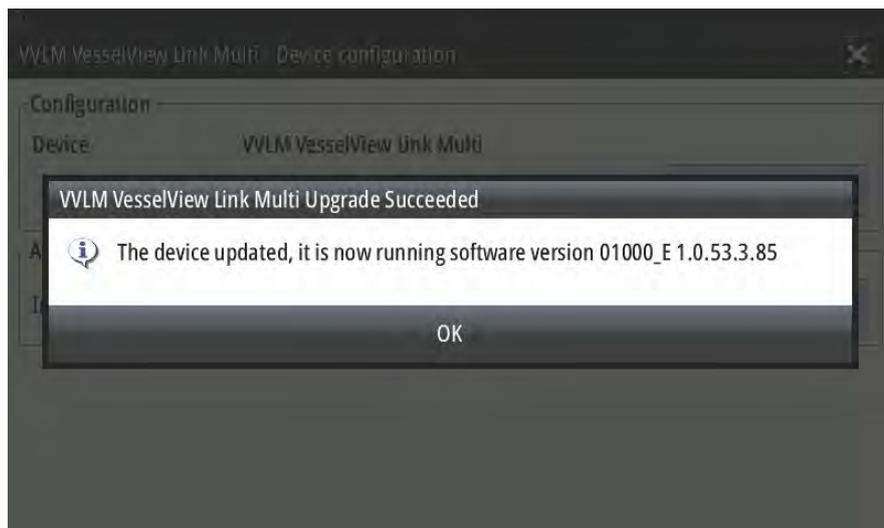
64298

Начнется обновление.



64299

Теперь обновление должно быть завершено.



64300

Теперь оператор может подтвердить версию программного обеспечения в окне **Device list** (Список устройств).



64301

### Местоположение версии программного обеспечения

## Порядок обновления программного обеспечения дисплея VesselView

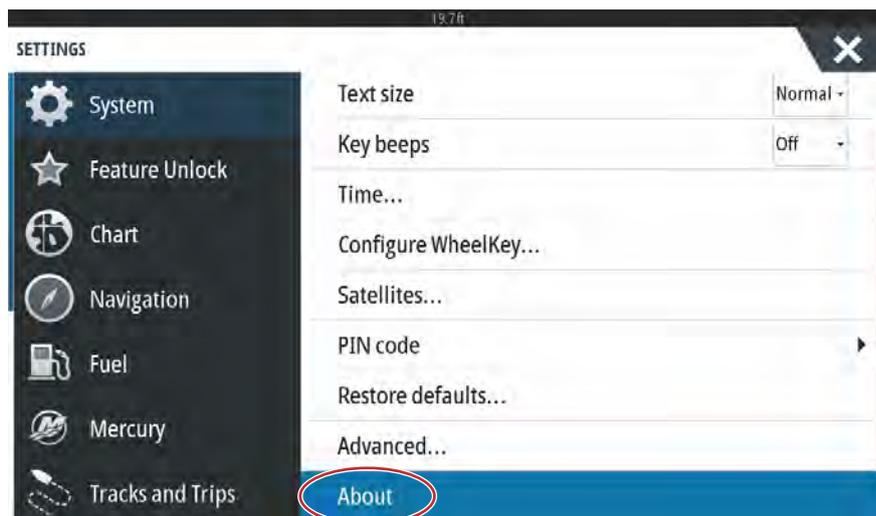
Существует два способа обновления программного обеспечения VesselView. Один – через соединение Wi-Fi, а другой – через считыватель карт micro SD в каждом блоке.

## Проверка текущей версии программного обеспечения

Новейшее программное обеспечение для модулей VesselView и VesselView Link доступно через Интернет для обычной загрузки с веб-сайта Mercury: <https://www.mercurymarine.com>. Чтобы узнать версию программного обеспечения в VesselView, включите VesselView. Если VesselView уже включен, проведите пальцем по экрану блока сверху вниз, чтобы вывести меню System Controls (Элементы управления системой). Выберите Settings>System>About (Настройки>Система>О программе), чтобы посмотреть текущую рабочую версию программного обеспечения VesselView.



61469



61470

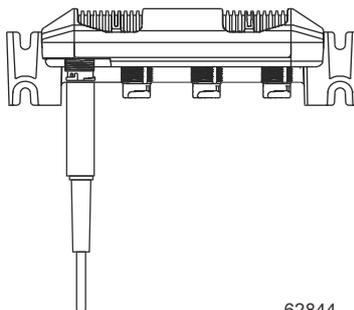


61471

## Обновление через Wi-Fi

Блоки VesselView 502, 703 и 903 оснащены внутренним модулем Wi-Fi и возможностью соединения через Bluetooth. При включении блок периодически отправляет запросы через Интернет, чтобы определить наличие файла обновления на веб-сайте Mercury Marine. Экранное уведомление для подтверждения обновлений предложит оператору принять обновление.

В комплект поставки блока VesselView 702 входит модуль Wi-Fi. Этот модуль используется для запросов через Интернет о наличии любых обновлений на веб-сайте Mercury Marine. Если обновление обнаружено, экранная подсказка проведет оператора через процесс обновления.



62844

Модуль Wi-Fi VesselView 702

1. Убедитесь, что карта памяти micro SD вставлена в порт.
2. Установите беспроводное соединение VesselView с точкой беспроводного доступа или сотовым телефоном, настроенным на использование в виде точки беспроводного доступа.
3. Дождитесь автоматического приглашения на обновление VesselView или VesselView Link.
  - a. Кроме того, можно отправить запрос на обновления вручную.
  - b. Если блок не будет загружать обновления, файлы можно загрузить через сайт для клиентов Mercury или получить по электронной почте из службы технической поддержки Mercury.
4. Загрузите в VesselView обновление с карты micro SD в VesselView.
5. Проверьте карту памяти на наличие загрузки для VesselView Link.
  - a. Если обновление для VesselView Link не найдено, получите файл теми же способами, которые указаны выше в шаге 3.
6. Установите в VesselView Link карту памяти, содержащую VesselView Link.
7. Используя VesselView, предложите VesselView Link загрузить обновления на карте, выбрав: Network/Device List (Сеть/Список устройств), выберите VesselView Link (не Gateway (Шлюз)), затем выберите Configure (Настроить) и выберите Upgrade (Обновить), чтобы начать обновление VesselView Link.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Если никакое предложение об обновлении не появляется, можно перейти в System (Система), а затем выбрать About (О программе). В разделе About (О программе), если имеется подключение к Интернету, VesselView может показать наличие обновления. Выбор обновления здесь обычно побуждает VesselView загрузить свое обновление, но исключает VesselView Link из загрузки.

## Обновление через карту памяти micro SD

Все многофункциональные дисплеи оснащены слотом для считывателя карт micro SD. См. местоположения считывателя карт в **разделе 1**. Для некоторых моделей многофункциональных дисплеев может потребоваться снятие с приборной панели, чтобы получить доступ к слоту для считывателя карт.

### Загрузка текущего программного обеспечения

Все обновления программного обеспечения VesselView можно найти на веб-сайте Mercury Marine по адресу: <https://www.mercurymarine.com>.

Загрузите файл на карту micro SD емкостью 512 МБ или больше с форматом FAT или FAT 32. Чтобы проверить формат карты micro SD, выведите свойства карты на своем компьютере для подтверждения формата. Убедитесь, что файл находится на корневом уровне карты micro SD. Корневой уровень диска – это самый верхний уровень, где файл не помещен в папку.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Убедитесь, что карта micro SD полностью вставлена в слот. Карточка вставлена правильно, когда был слышен щелчок и карта остается зафиксированной в слоте.

### Обновление программного обеспечения VesselView с помощью карты памяти micro SD

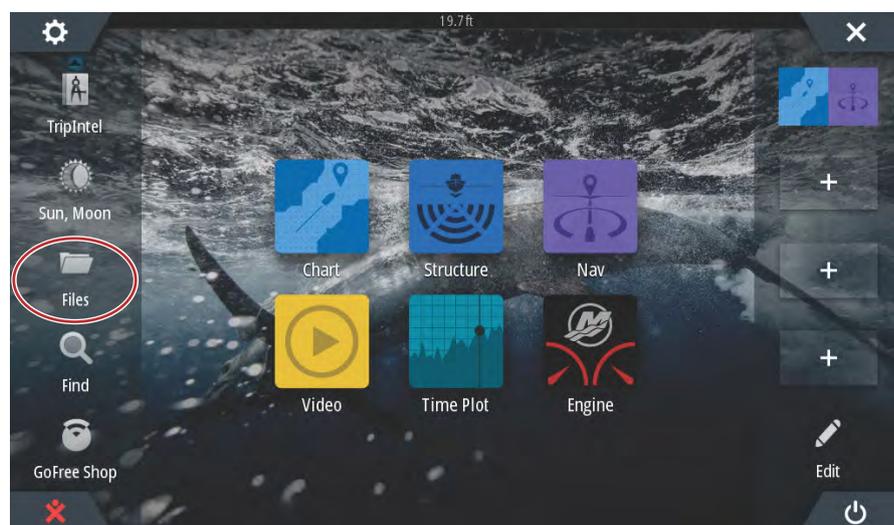
В следующих инструкциях объясняется порядок обновления программного обеспечения VesselView с помощью карты micro SD.

1. Поверните ключ зажигания во включенное положение и проверьте, что система VesselView включена.
2. Вставьте карту micro SD в порт карты VesselView так, чтобы она защелкнулась и зафиксировалась на месте.
3. Нажмите вкладку HOME (Главный) в верхней части экрана, чтобы открыть главный экран.



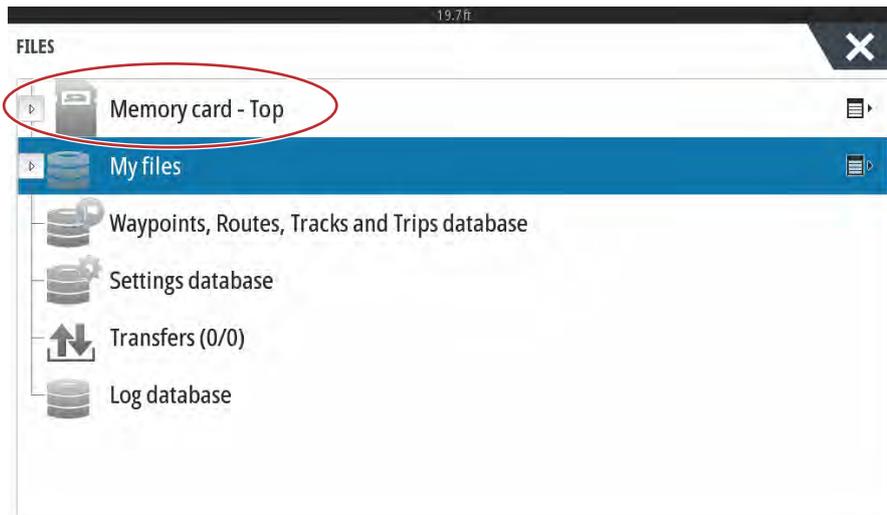
61450

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



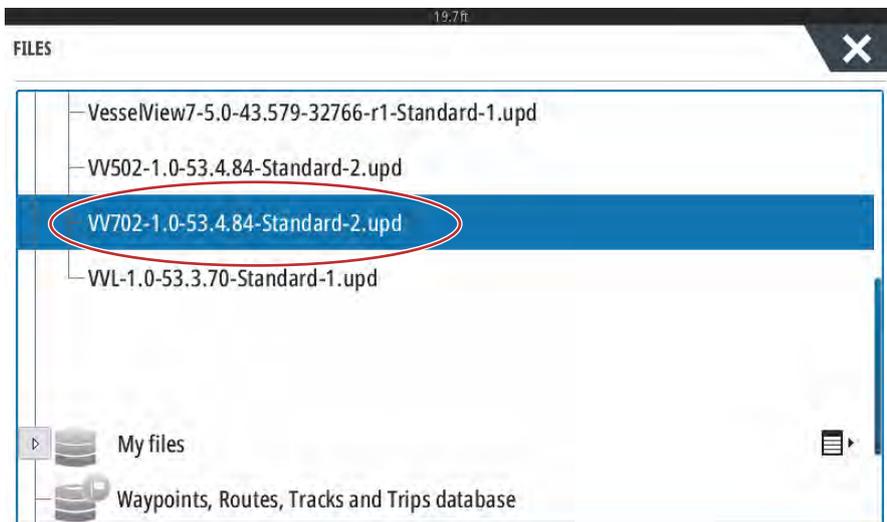
61451

5. Из представленных пунктов выберите Memory card (Карта памяти).



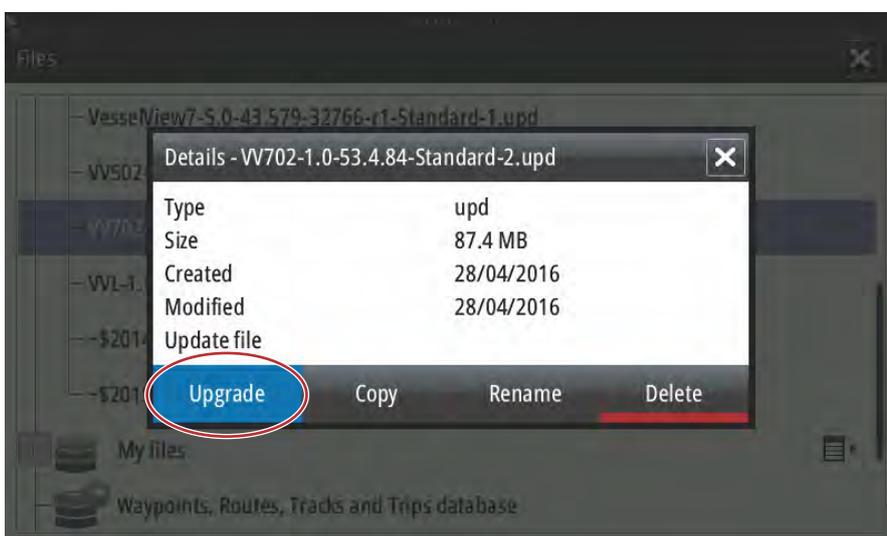
61453

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



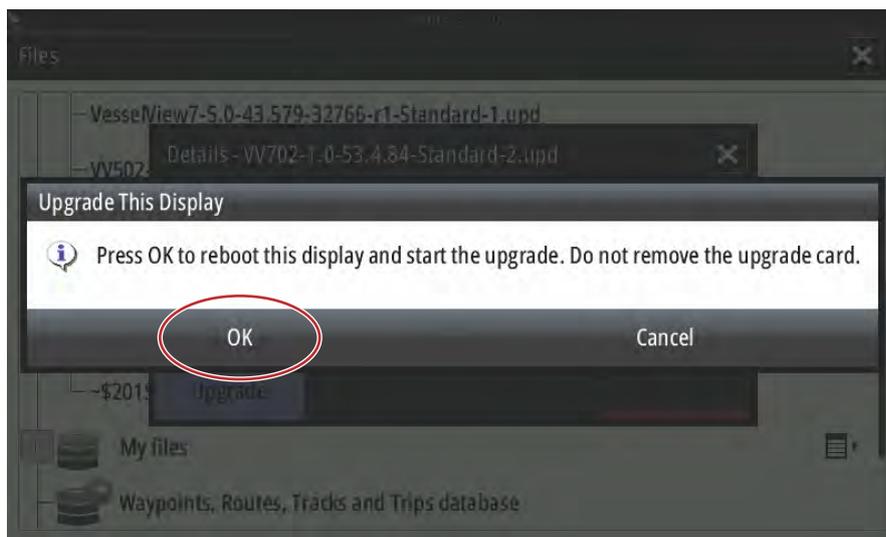
61455

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



61456

- 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

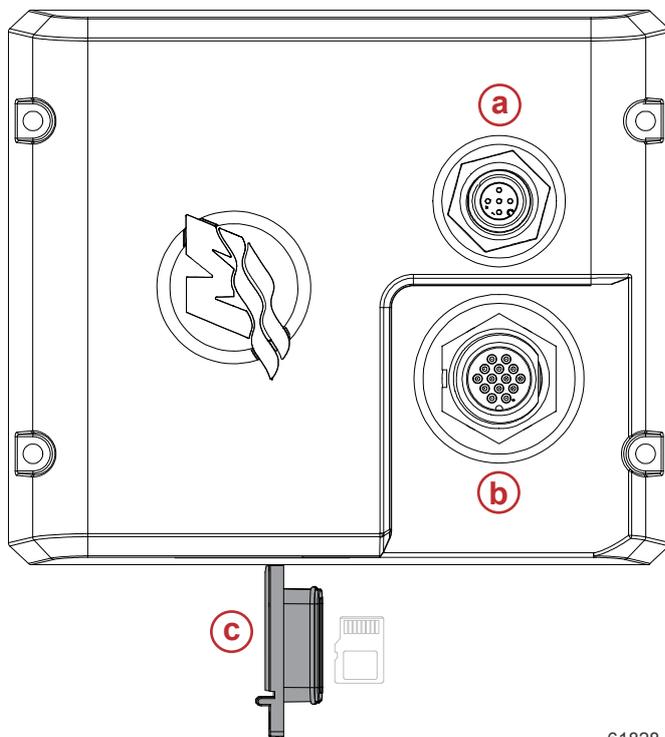
## Как обновить программное обеспечение модуля связи VesselView

Модуль VesselView Link можно обновить через модуль VesselView. Обновления программного обеспечения модуля VesselView Link можно найти на веб-сайте Mercury, на том же экране, где находятся обновления программного обеспечения VesselView. См. **Порядок обновления программного обеспечения дисплея 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.

- Поверните ключ зажигания во включенное положение и проверьте, что система VesselView включена.
- Вставьте карту micro SD в порт карты модуля VesselView Link так, чтобы она защелкнулась и зафиксировалась на месте.

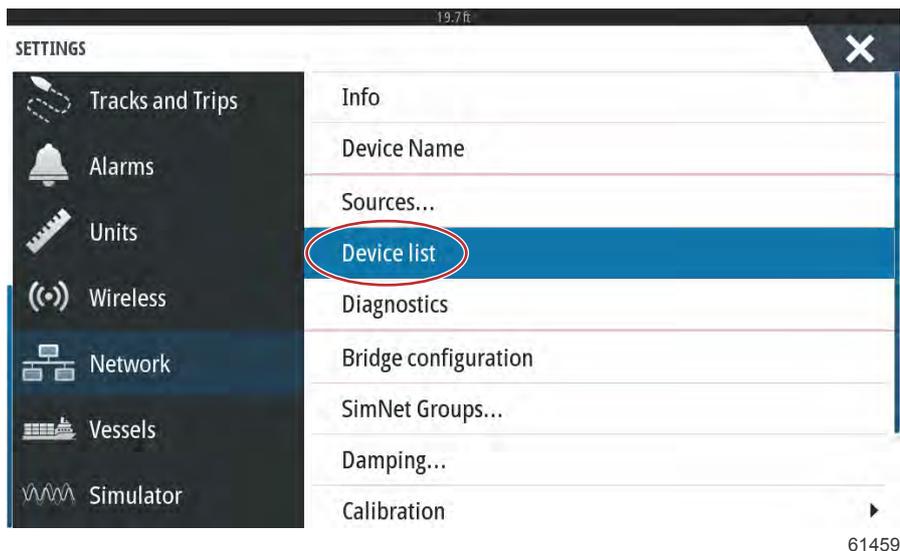


- a - Подсоединение NMEA 2K
- b - Подсоединение SmartCraft/питания
- c - Порт карты micro SD

61828

## Раздел 6 - Процедуры обновления программного обеспечения

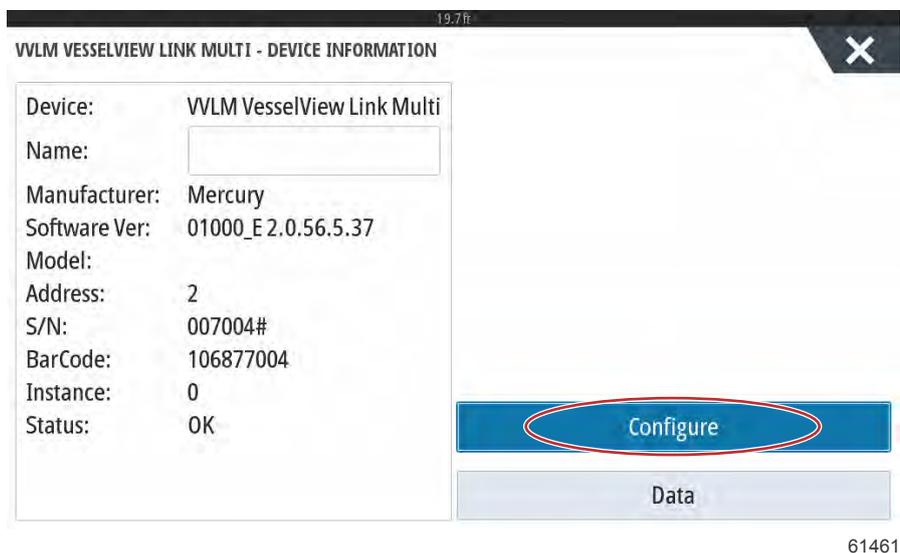
3. Выберите вкладку HOME в верхней части экрана, чтобы открыть главный экран. Выберите опцию Settings (Настройка) в левой части окна. Выберите опцию Network (Сеть). Затем выберите Device list (Список устройств)



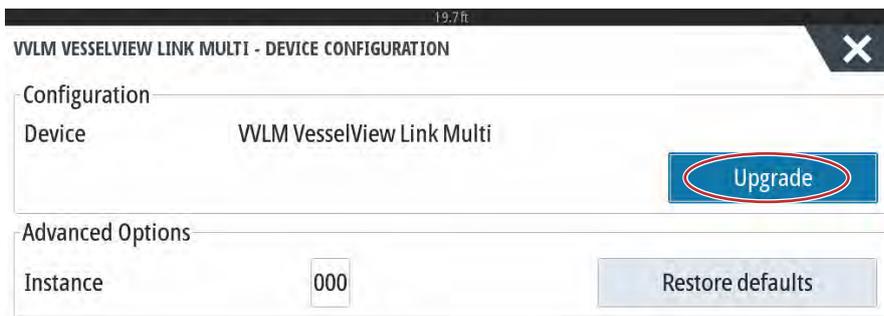
4. Выберите из списка доступных устройств модуль связи VesselView. Следующий рисунок приведен в качестве иллюстрации, ваш модуль связи VesselView может отображаться как Single (для варианта с одним двигателем).



5. Выберите опцию конфигурации.

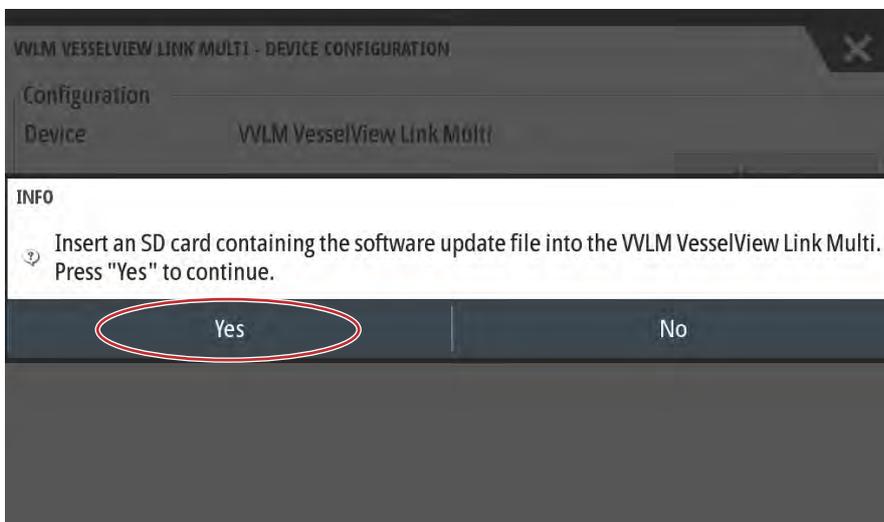


6. Выберите пункт Upgrade (Обновить) в окне Device Configuration (Конфигурация устройства).



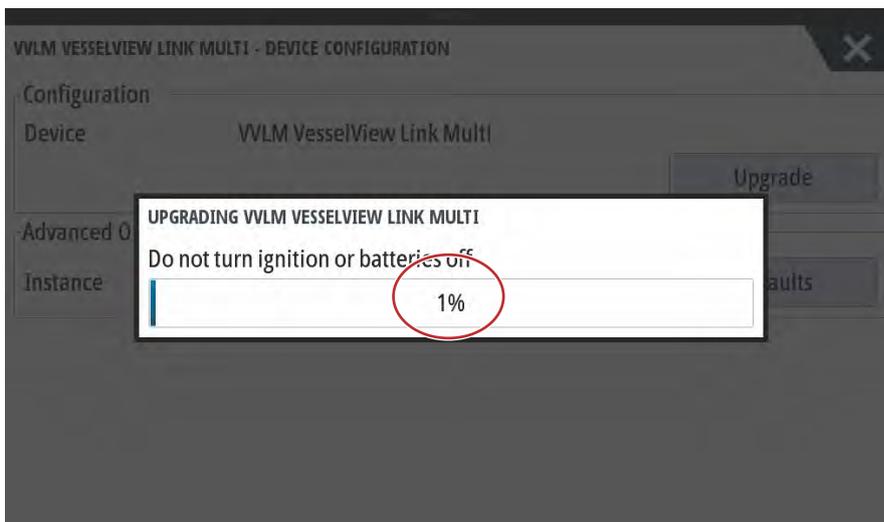
61840

7. Убедитесь, что карта micro SD правильно вставлена в VesselView Link, и выберите пункт Yes (Да).



61463

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



61465

