









# ОГЛАВЛЕНИЕ

## Раздел 1 - Начало эксплуатации

Заявление о соответствии.....	2	Схема подключения.....	4
Стандарт.....	2	Техническое обслуживание.....	4
Отчет об испытании.....	2	Очистка экрана дисплея.....	4
Обзор VesselView.....	2	Очистка порта носителя.....	4
Передняя панель VesselView 403.....	3	Электрические соединения.....	4
Задняя панель VesselView 403.....	3		

## Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Экран загрузки.....	6	Настройка единиц.....	11
Мастер настройки.....	6	Настройка баков.....	11
Обзор.....	6	Active Trim Setup (Настройка системы управления дифферентом).....	14
Импорт конфигурации.....	6	Завершение работы программы установки.....	16
Настройка двигателя.....	7	Уведомление о выборе источника.....	16
Настройка устройства.....	8	Создание снимков экрана.....	17
Установка джойстика.....	8		
Настройка скорости.....	9		

## Раздел 3 - Выбор элементов главного меню

Обзор.....	20	«Restore» (Восстановить).....	41
Увеличение экранов данных.....	20	Network (Сеть).....	42
Ввод текста и цифр.....	21	Демонстрация.....	43
Исходный экран.....	21	«Time» (Время).....	43
Active Trim.....	22	Проверка на наличие обновлений.....	44
Общие сведения об активной системе дифферента.....	22	Судно.....	44
GPS.....	23	Вкладки.....	45
Эксплуатация двигателя при плавании на мелководье.....	23	Tanks (Баки).....	45
Положение для буксировки и активная система дифферента.....	23	Скорость.....	45
Общие сведения о профилях дифферента.....	23	Рулевой механизм.....	46
Настройка и конфигурация.....	24	Источник данных о температуре морской воды... ..	46
«Fuel» (Топливо).....	25	Установка джойстика.....	47
Аккумуляторная батарея.....	26	Двигатель.....	47
Скорость.....	26	Количество двигателей.....	47
Дифферент/транцевые плиты.....	26	Engines Shown (Отображаемые двигатели).....	47
System (Система).....	27	Engine Model (Модель двигателя).....	47
Smart Tow.....	29	Limits (Допустимые значения).....	47
Плавание.....	30	Supported Data (Поддерживаемые данные).....	48
Tanks (Баки).....	31	Тип Cruise/Smart Tow.....	48
История неисправностей.....	31	Active Trim (система управления дифферентом).....	48
Подтормаживание.....	34	Предпочтения.....	48
«Performance» (Производительность).....	36	Основные звуковые сигналы.....	48
Глубина.....	36	«Backlight» (Подсветка).....	48
Генераторный агрегат.....	36	«Pop-ups» (Всплывающие экраны).....	48
Техническое обслуживание.....	37	Единицы.....	48
Браузер файлов.....	38	Интерфейс.....	49
Настройки.....	40	Предупредительная сигнализация.....	49
System (Система).....	40	История.....	49
«About» (О программе).....	40	Настройки.....	49
Штурвал.....	40	Включение сирены.....	50
Мастер.....	41	Беспроводной режим.....	50
		Personality File (Файл конфигурации).....	51

---

## Раздел 4 - Процедура обновления программного обеспечения

---

Проверка текущей версии программного обеспечения.....	54	Обновление через соединение Wi-Fi.....	54
Загрузка текущего программного обеспечения.....	54	Обновление через USB-порт.....	59

---

# Раздел 1 - Начало эксплуатации

1

## Оглавление

---

Заявление о соответствии.....	2	Схема подключения.....	4
Стандарт .....	2	Техническое обслуживание.....	4
Отчет об испытании .....	2	Очистка экрана дисплея .....	4
Обзор VesselView.....	2	Очистка порта носителя .....	4
Передняя панель VesselView 403.....	3	Электрические соединения .....	4
Задняя панель VesselView 403.....	3		

---

## Заявление о соответствии

Mercury Marine заявляет, что следующий продукт соответствует требованиям директивы ЕС 2014/30/ЕС (по электромагнитной совместимости) и раздела 182 Австралийского стандарта радиосвязи (по электромагнитной совместимости) 2008 года, а также всем соответствующим техническим нормативным требованиям.

Оценка проводилась в соответствии с Приложением II вышеуказанной директивы.

Изделие	Mercury Marine VesselView 403
---------	-------------------------------

Это изделие было протестировано на соответствие следующим стандартам.


## Стандарт

Стандартн.	Описание
EN 60945:2002 Ст. 9 и 10	Оборудование и системы морской навигации и радиосвязи. Общие требования. Методы испытаний и требуемые результаты испытаний

## Отчет об испытании

Лаборатория	Номер отчета
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 вып. 1

Я, нижеподписавшийся, настоящим заявляю, что указанное выше оборудование соответствует вышеуказанным Директивам и стандартам в отношении маркировки CE для продажи в Европе и Австралии.

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	01.10.2017

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 (MFD), совместимый с изделиями, производства компаний Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. Кроме того, программное обеспечение VesselView можно установить на совместимые дисплеи Lowrance® и Simrad®. Некоторые функции, описанные в этом руководстве, будут отключены в зависимости от подключаемого силового агрегата.

VesselView — это комплексный информационный центр лодки, который может отображать информацию для двух бензиновых или дизельных двигателей. Эта система непрерывно контролирует и предоставляет эксплуатационные данные, включая такую подробную информацию, как температура и глубина воды, угол наклона двигателя, скорость лодки и угол рулевого управления, уровень в топливном, масляном баках, баках для воды и отработанного масла. Система VesselView также может быть полностью интегрирована с глобальной системой позиционирования (GPS) лодки или другими NMEA-совместимыми устройствами для обеспечения информации о курсе следования, скорости и запасе топлива до места назначения, обновляемой с периодичностью вплоть до одной минуты. VesselView — это расширение дисплея для работы с автопилотом и джойстиком. Управление всеми возможностями этих функций выполняется через панель локальной сети управления (CAN) с помощью автопилота Mercury Marine или через систему джойстикowego управления. VesselView показывает, активен ли режим управления или он находится в режиме ожидания; всплывающие окна появляются, когда лодка достигает заданной точки маршрута, с запросом команды на поворот. Текст на дополнительном дисплее можно использовать для настройки двигателей и приводов для достижения максимальной эффективности.

Разрешение экрана	320 x 240 — В x Ш
Тип экрана	Полноцветный трансфлективный TFT-LCD со светодиодной подсветкой, выполненный с применением технологии оптического склеивания
Размер экрана	104 мм (4,1 дюйма)
Угол обзора экрана	170 градусов
Температура при эксплуатации	от -25 до 65°C (от -13 до 149°F)
Рабочая температура хранения	от -40 до 85°C (от -40 до 185°F)
Влагозащитенность	IPX7
Ширина	118 мм (4,64 дюйма)
Длина	36,5 мм (1,43 дюйма)
Высота	115 мм (4,52 дюйма)



Вес	0,32 кг (0,7 фунта)
Потребляемая мощность	2,2 Вт (максимум)
Источник питания	NMEA 2000®
Эквивалент нагрузки NMEA 2000	4 сетевые нагрузки

## Передняя панель VesselView 403

В VesselView 403 используются пять аппаратных кнопок, и экран не является сенсорным.



64768

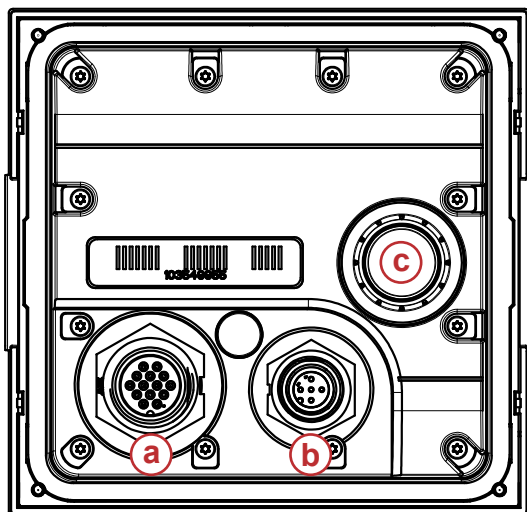
### Передние элементы управления

- a** - Кнопка вызова меню
- b** - Кнопка со стрелкой вниз
- c** - Кнопка ввода
- d** - Кнопка со стрелкой вверх
- e** - Кнопка управления скоростью

- Кнопка **меню** обеспечивает доступ к функциям меню Mercury.
- Кнопка **со стрелкой вниз** обеспечивает перемещение вниз по экранным параметрам или выбранным элементам.
- Кнопка **Enter** (Ввод) используется для выбора, включения, выключения или сохранения выбранного элемента.
- Кнопка **со стрелкой вверх** обеспечивает перемещение вверх по экранным параметрам или выбранным элементам.
- Кнопка **управления скоростью** обеспечивает доступ к функциям управления скоростью VesselView.

## Задняя панель VesselView 403

Разъемы подключения проводки на задней панели VesselView позволяют подключать сетевой коммуникационный кабель Mercury SmartCraft и силовой агрегат через сеть NMEA 2000. Имеется также USB-порт для использования Wi-Fi-ключа, а также для подключения портативного запоминающего устройства для обновления программного обеспечения, загрузки характеристик лодки или снимков экрана.



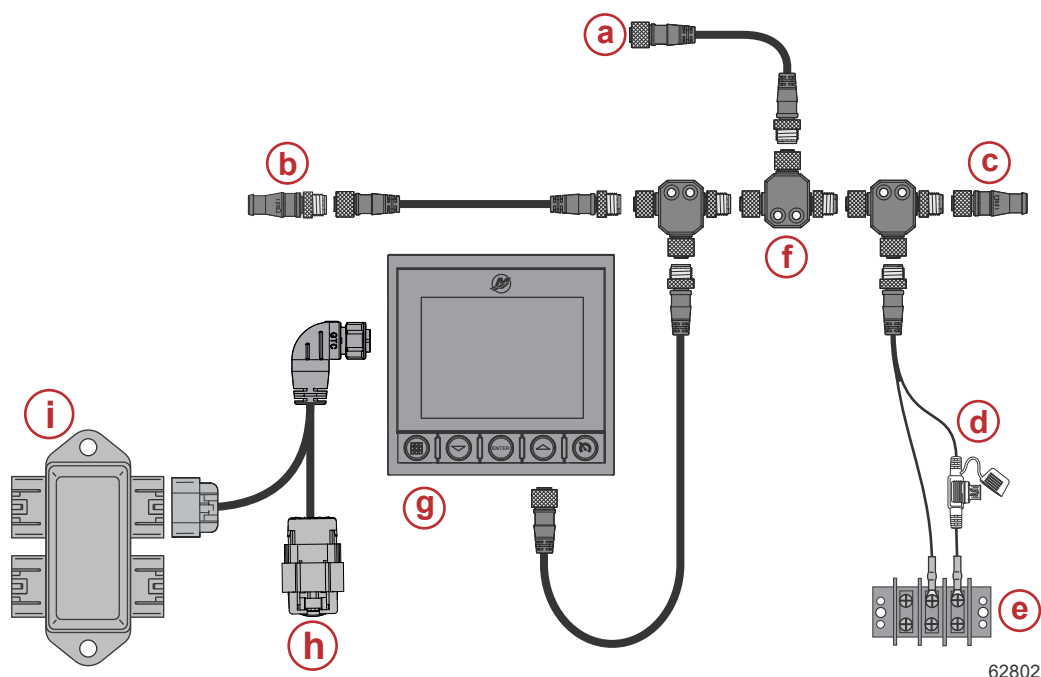
64773

### Задняя панель

- a** - Разъем Mercury SmartCraft
- b** - Разъем NMEA 2000
- c** - Порт USB

## Схема подключения

На следующем рисунке показана типичная схема подключения проводов для включения VesselView в коммуникационную сеть лодки.



62802

- a** - Дополнительное подключение к картплоттеру или многофункциональному дисплею
- b** - Оконечный резистор 120 Ом, наружная резьба
- c** - Оконечный резистор 120 Ом, внутренняя резьба
- d** - Источник питания NMEA® 2000 с предохранителем
- e** - Шина питания
- f** - Тройниковый разъем NMEA® 2000
- g** - VesselView 403
- h** - Заглушка на разъеме погодного датчика — не используется
- i** - Соединительная коробка

## Техническое обслуживание

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Рекомендуется устанавливать идущую в комплекте с оборудованием белую пластиковую солнцезащитную крышку, когда устройство не работает.

### Очистка экрана дисплея

Рекомендуется регулярная очистка экрана дисплея, чтобы предотвратить образование солевого налета и прочих отложений, связанных с окружающей средой. Кристаллизованная соль может поцарапать покрытие экрана при использовании сухой или влажной ткани. Убедитесь, что ткань пропитана достаточным количеством пресной воды для растворения и удаления солей. Не применяйте силу во время очистки экрана. Когда водные следы нельзя удалить с помощью ткани, используйте для очистки экрана раствор теплой воды и изопропилового спирта в концентрации 50/50. Не используйте ацетон, минеральные спирты, растворители терпентинового типа или чистящие средства на основе аммиака. Использование сильных растворителей или мощных средств может повредить антибликовое покрытие, пластик или резиновые кнопки. Когда устройство не используется, рекомендуется установка солнцезащитной крышки, чтобы предотвратить повреждение пластиковых рамок и резиновых кнопок вследствие УФ-излучения.

### Очистка порта носителя

Зона заглушки медиа-порта должна регулярно очищаться. Это поможет предотвратить скопление налета из кристаллизованной соли и прочих отложений.

### Электрические соединения

Для предотвращения скопления налета из кристаллизованной соли и прочих отложений необходимо проводить регулярный осмотр электрических соединений.

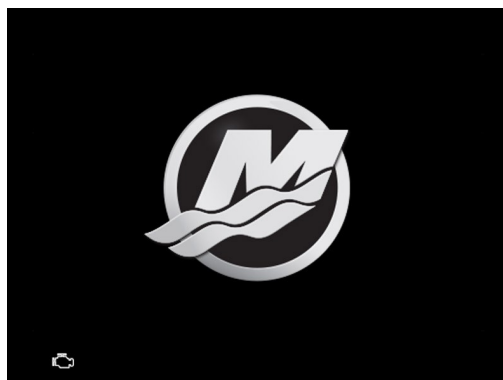
# Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

## Оглавление

Экран загрузки.....	6	Настройка единиц.....	11
Мастер настройки.....	6	Настройка баков.....	11
Обзор.....	6	Active Trim Setup (Настройка системы управления дифферентом).....	14
Импорт конфигурации.....	6	Завершение работы программы установки.....	16
Настройка двигателя.....	7	Уведомление о выборе источника.....	16
Настройка устройства.....	8	Создание снимков экрана.....	17
Установка джойстика.....	8		
Настройка скорости.....	9		

## Экран загрузки

При запуске VesselView на дисплее появляется начальный экран-заставка. Значок двигателя в нижнем углу означает, что двигатель имеет систему понижения токсичности выхлопа.



64808

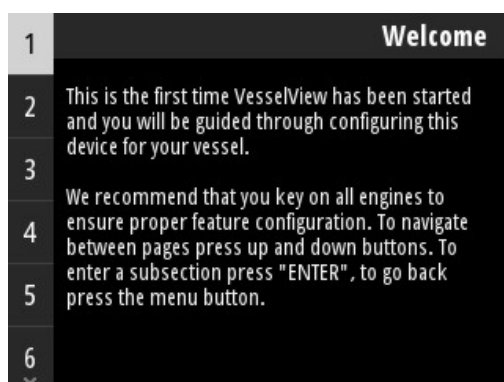
Экран-заставка

## Мастер настройки

### Обзор

Мастер настройки VesselView позволяет выполнить первые шаги по настройке VesselView. Доступ к мастеру настройки возможен в любое время через нажатие на кнопку **меню**. На экране меню используйте кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы перейти к параметру **Settings** (Настройки). В меню настроек используйте кнопку со **стрелкой вниз** для перехода к параметру **System** (Система) и запуска **мастера**.

На экране **Welcome** (Приветствие) нажмите кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы запустить мастер настройки.



64813

### Импорт конфигурации

Мастер настройки начнет работу с запроса оператору, есть ли файл конфигурации, который должен быть сохранен в локальном хранилище в устройстве или загружен на USB-накопитель, вставленный в задней части устройства. Файл может помочь сэкономить время настроек, если настройки и предпочтения, которые будут использоваться на этой лодке, идентичны тем, которые уже применялись при создании файла конфигурации. Если файл не импортируется, нажмите кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы продолжить работу с мастером. Если импорт настроен, используйте параметр меню браузера файлов, чтобы найти файл конфигурации. См. **раздел 3 «Браузер файлов»**.



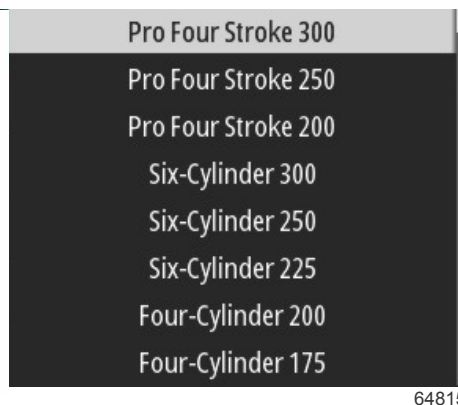
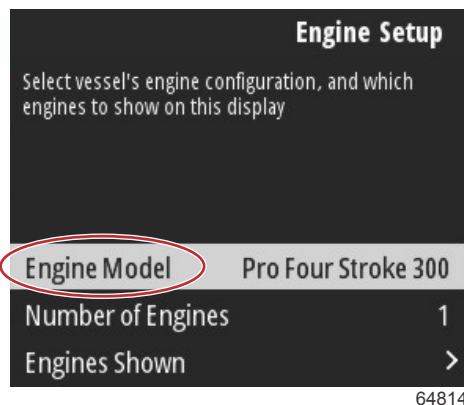
65795

## Настройка двигателя

В разделе настройки двигателя мастера настройки оператор может выбрать модель двигателя, количество двигателей на лодке и количество двигателей (до двух), которые будут отображаться на конкретном VesselView.

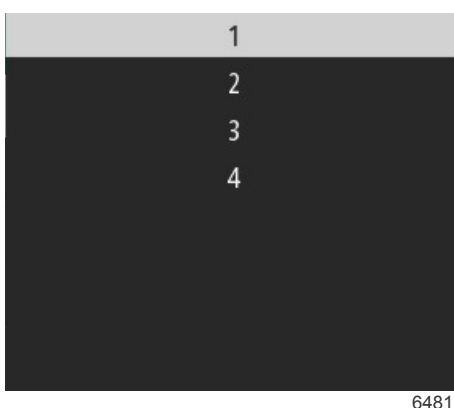
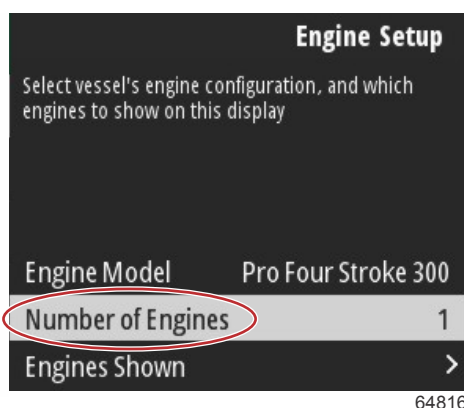
**ПРИМЕЧАНИЕ:** VesselView 403 будет отображать данные только для двух двигателей. Для лодок с тремя или более двигателями потребуются дополнительные устройства VesselView 403.

Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы вызвать окно выбора двигателей. Используйте кнопки со стрелками для перемещения вверх и вниз по списку. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), когда выделен нужный двигатель.



Выбор двигателя

Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы открыть экран Number of Engines (Количество двигателей). Используйте кнопки со стрелками вверх и вниз для выбора нужного количества двигателей на лодке.

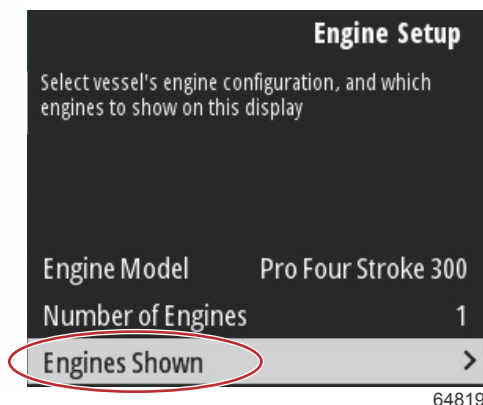


Количество двигателей

Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы открыть экран выбора Engines Shown (Количество отображаемых двигателей). В зависимости от количества двигателей, выбранных на предыдущем шаге, будут отображаться только определенные параметры. Например, если выбраны три двигателя, оператору будут предоставлены параметры **Port** (Левый борт), **Starboard** (Правый борт) и **Center** (Центр). С помощью кнопок со стрелками выделите параметр и нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы активировать галочку для двигателей, которые будут отображаться в VesselView. На одном VesselView 403 может отображаться максимум два двигателя.

## Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

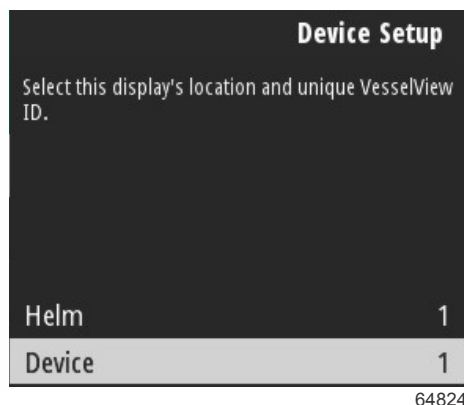
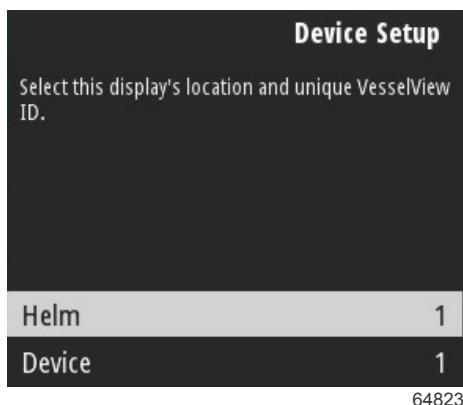
По завершении работы в разделе Engine Setup (Настройка двигателя) мастера настройки нажмите кнопку **меню**, чтобы вернуться к экрану настройки двигателя. Нажмите кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы перейти к следующему шагу мастера.



Количество отображаемых двигателей

### Настройка устройства

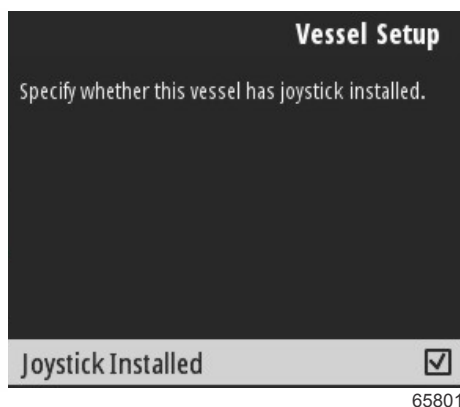
На экране Device Setup (Настройка устройства) используйте кнопки со стрелками вверх и вниз и кнопку ввода для подтверждения выбранного элемента. Если вы используете несколько устройств VesselView, обязательно назначайте уникальные номера для каждого устройства, чтобы избежать проблем с передачей данных. Номера штурвалов должны соответствовать номеру местоположения отдельного устройства VesselView. Обычно используется главный штурвал 1 и вторичный штурвал 2. Нажмите кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы продолжить работу с мастером.



Настройка штурвала и устройства

### Установка джойстика

Для лодок, оснащенных системой джойстикового управления, выберите и установите галочку Joystick Installed (Джойстик установлен). Это гарантия распознавания в устройстве VesselView входных сигналов, инициированных джойстиком.

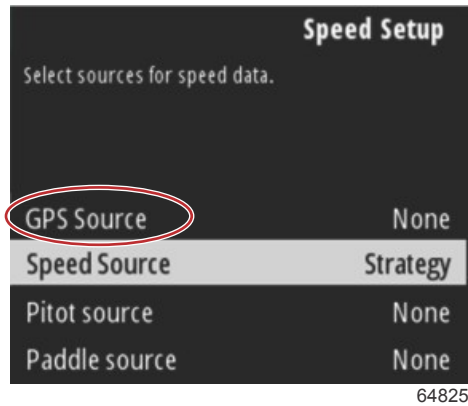


## Настройка скорости

Источник скорости определяет, каким образом получить данные о скорости. В стратегии используются данные с датчика Пито и лопастного датчика для определения скорости судна. При выборе параметра стратегии необходимо выбрать двигатель источника данных с датчиком Пито и лопастным датчиком. GPS для определения скорости использует данные, поступающие с устройства GPS. Когда выбрана система GPS, в качестве источника данных GPS для VesselView следует выбрать правильную сетевую шину.

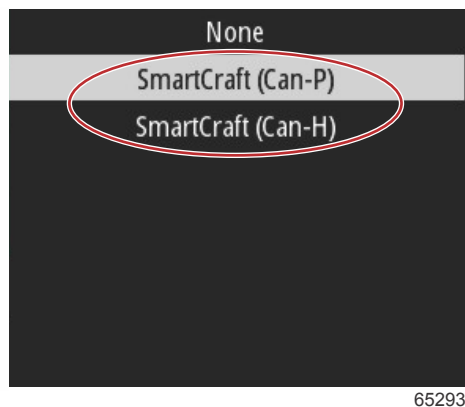
Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** и кнопку **Enter** (Ввод), чтобы сделать выбор на экранах настройки скорости.

Выделите и выберите источник GPS.

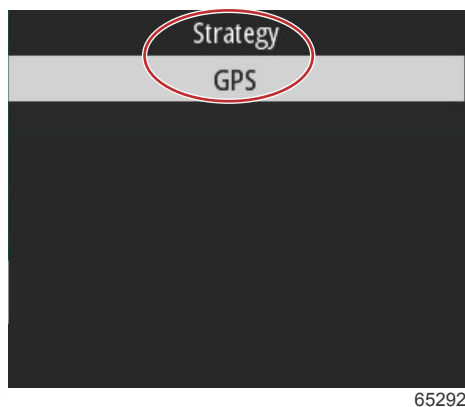


### Выбор источника скорости

Для данных скорости GPS выберите CAN-шину, которая передает данные GPS по сети SmartCraft.

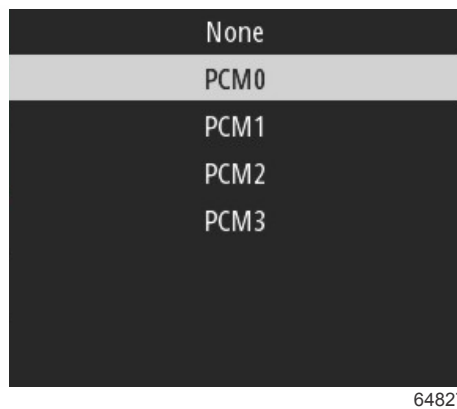
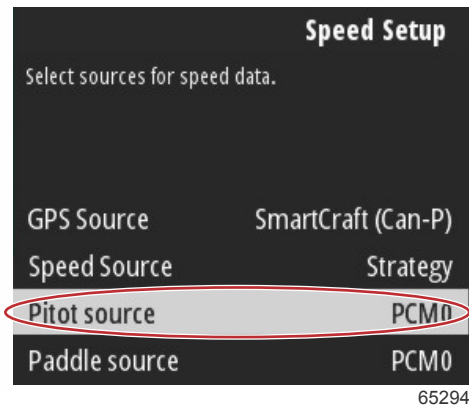


Выделите и выберите параметр источника скорости.



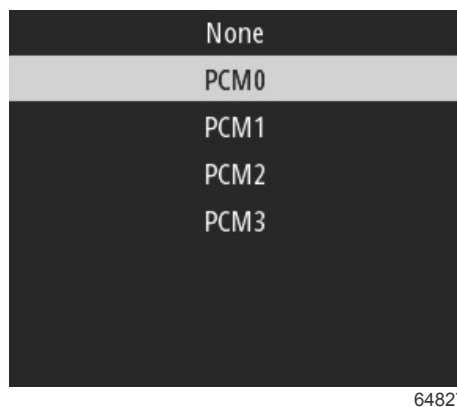
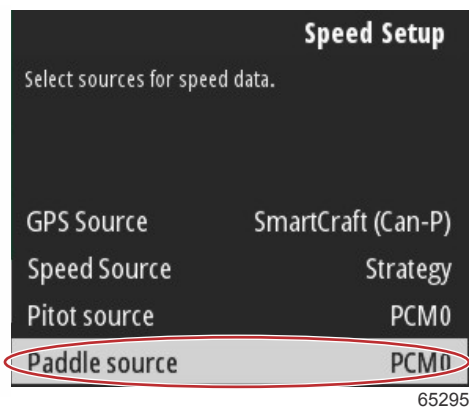
## Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Для выбора стратегии скорости выделите и выберите параметр Pitot source (Источник Пито) и выберите PCM двигателя, чтобы получать данные с датчика Пито.



### Выбор положения двигателей

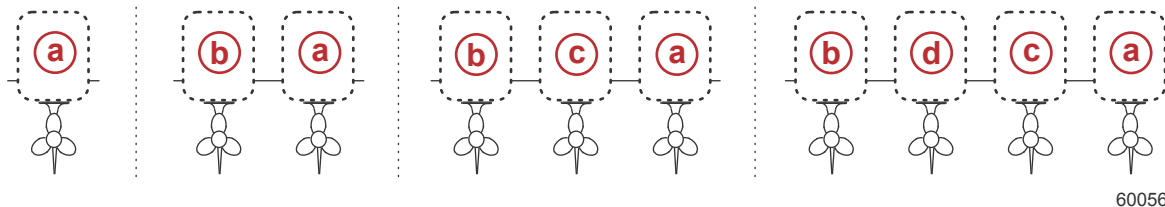
Выберите параметр Paddle source (Источник лопастей) и выберите PCM двигателя, чтобы получать данные с лопастного датчика.



### Выбор положения двигателей



Положения РСМ для лодок с несколькими двигателями показаны на следующем рисунке.

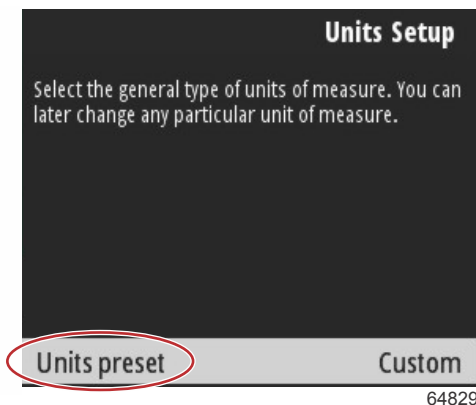


- a - РСМ0 = крайний с правого борта
- b - РСМ1 = крайний с левого борта
- c - РСМ2 = правый внутренний или центральный
- d - РСМ3 = внутренний с левого борта

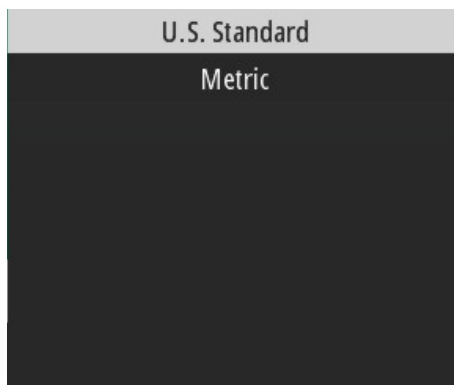
Когда выбор в разделе Speed Setup (Настройка скорости) мастера будет сделан, нажмите кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы перейти к следующему шагу мастера.

### Настройка единиц

VesselView позволяет оператору выбирать единицы измерения для отображения. Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** и кнопку **Enter** (Ввод), чтобы сделать выбор.



64829



64830

### Единицы измерения для отображения

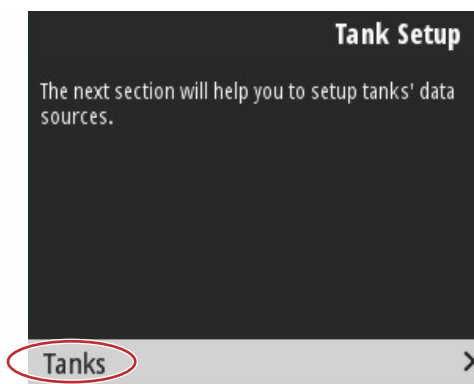
Когда выбор в разделе Units Setup (Настройки единиц измерения) сделан, нажмите кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы продолжить работу с мастером.

### Настройка баков

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Перед началом конфигурирования новых баков убедитесь, что все датчики баков правильно подключены к сети.

Раздел Tank setup (Настройка бака) позволяет оператору выбрать тип бака, объем бака и имя бака.

После выделения строки Tanks (Баки) нажмите **Enter** (Ввод) для продолжения.



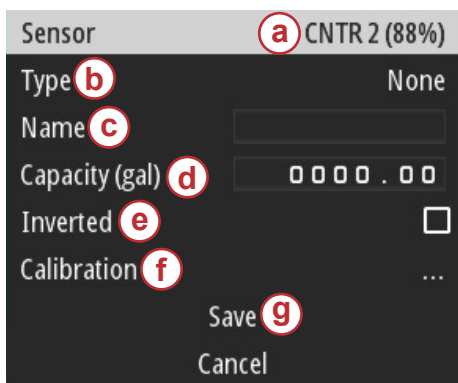
65337

После выделения строки Configure new tank (Настроить новый бак) нажмите кнопку **Enter** (Ввод).



65338

Экран конфигурирования баков содержит всю информацию, которую VesselView будет требовать для отображения точных данных о баках.



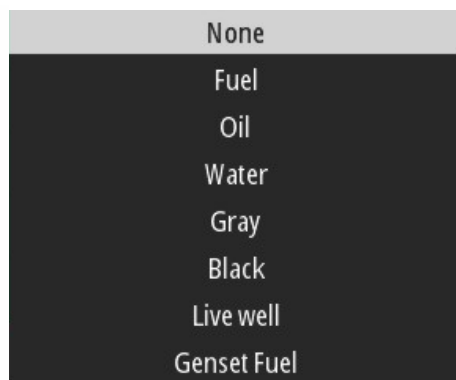
65339

### Экран конфигурирования баков

- a** - Датчик бака
- b** - Тип бака
- c** - Имя бака
- d** - Емкость бака
- e** - Инвертированные показания с бака
- f** - Калибровка бака
- g** - Сохранить параметр

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Выбор топлива генераторного агрегата в качестве типа бака не добавит объем бака генераторного агрегата к общему объему топливных баков двигателей лодки.

Чтобы выбрать желаемый тип бака, используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз**. После выбора типа бака нажмите кнопку **Enter** (Ввод).



65340

Введите имя бака. В поле имени можно ввести до девяти символов. См. [раздел 3 «Ввод текста и цифр»](#). По завершении ввода имени бака нажмите кнопку **меню**, чтобы перейти к следующему шагу.

The screenshot shows a configuration menu for a sensor. The fields are: Sensor: CNTR 2 (88%), Type: Live well, Name: (empty), Capacity (gal): 0000.00, Inverted: , Calibration: ... At the bottom are 'Save' and 'Cancel' buttons. The 'Name' field is highlighted with a red circle.

65343

Введите емкость бака. Действуйте так же, как и на предыдущем шаге, чтобы завершить ввод. По завершении ввода емкости бака нажмите кнопку **меню**, чтобы перейти к следующему шагу.

The screenshot shows the same configuration menu. The 'Name' field now contains 'L I V E'. The 'Capacity (gal)' field is highlighted with a red circle.

65345

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 Ом указывает на полный бак, а показание 180 Ом — на пустой бак.

The screenshot shows the configuration menu with 'Name' as 'L I V E' and 'Capacity (gal)' as '0000.00'. The 'Inverted' checkbox is highlighted with a red circle.

65347

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.

## Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз**, чтобы выделить строки калибровки. Выделив строку, нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы изменить процентные данные. Нажмите кнопку **меню**, чтобы выйти из строки калибровки.

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%
1	0.0%	0.0%
2	25.0%	25.0%
3	50.0%	50.0%
4	75.0%	75.0%
5	100.0%	100.0%
Save		
Cancel		

65348

По завершении настройки всех полей и выбранных элементов выделите параметр Save (Сохранить) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы сохранить настройки бака в VesselView.

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%
1	0.0%	0.0%
2	25.0%	25.0%
3	50.0%	50.0%
4	75.0%	75.0%
5	100.0%	100.0%
Save		
Cancel		

65349

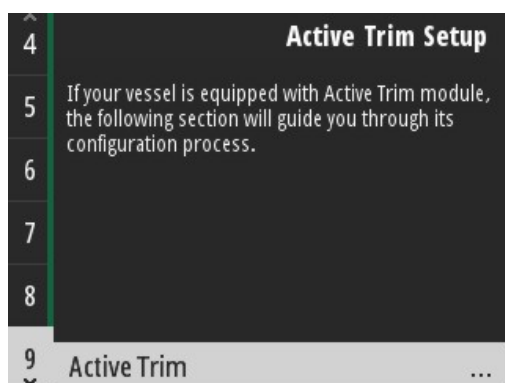
VesselView вернется к экрану настройки нового бака. Если для настройки больше нет баков, нажмите кнопку **меню**, чтобы вернуться в меню мастера настройки. Далее нажмите кнопку со **стрелкой вниз**, чтобы продолжить работу с мастером.

### Active Trim Setup (Настройка системы управления дифферентом)

На лодках с установленной системой Active Trim Mercury Marine можно управлять профилями наклона с помощью дисплея VesselView. Функциональность клавиатуры Active Trim не будет затронута.

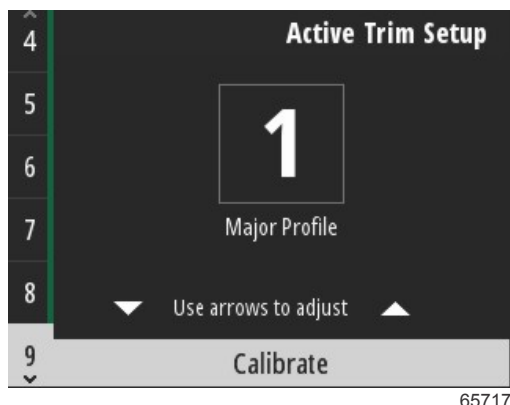
VesselView проведет оператора через несколько шагов в процессе конфигурирования Active Trim. Следуйте всем экранным указаниям, чтобы завершить процесс конфигурирования.

После выделения параметра Active Trim, нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы начать процесс настройки.



65710

Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз**, чтобы выделить профиль Active Trim. Чем выше число, тем более агрессивный наклон двигателя или привода на более низких скоростях. Основной профиль наклона становится средним для текущего профиля. Текущий профиль можно отрегулировать во время точной регулировки положения лодки в воде. Чтобы найти лучший основной профиль для вашей лодки, лодку следует запустить на крейсерской скорости. После выделения параметра Calibrate (Калибровка), нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы продолжить.



65717

Следуйте инструкциям на экране, чтобы завершить настройку наименьшего угла между двигателем и транцем. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод) для продолжения.



65718

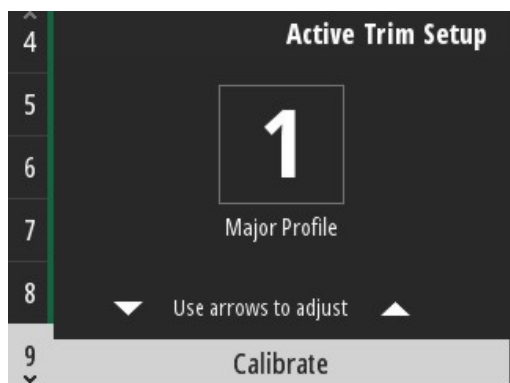
Следуйте инструкциям на экране, чтобы завершить настройку наибольшего угла между двигателем и транцем. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод) для продолжения.



65719

## Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

VesselView отобразит экран основного профиля, когда настройка наименьшего и наибольшего углов между двигателем и транцем завершена. Нет необходимости калибровать каждый из пяти основных профилей наклона. При настройке наименьшего и наибольшего углов между двигателем и транцем показания угла наклона применяются ко всем пяти профилям. Чтобы выйти из раздела Active Trim мастера настройки, нажмите кнопку **меню**.

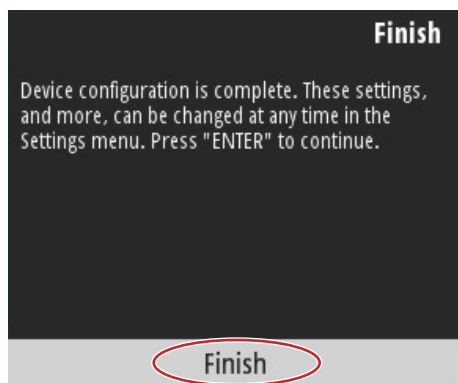


65720

Установка Active Trim завершена.

### Завершение работы программы установки

Чтобы завершить работу мастера настройки, нажмите кнопку **Enter** (Ввод).

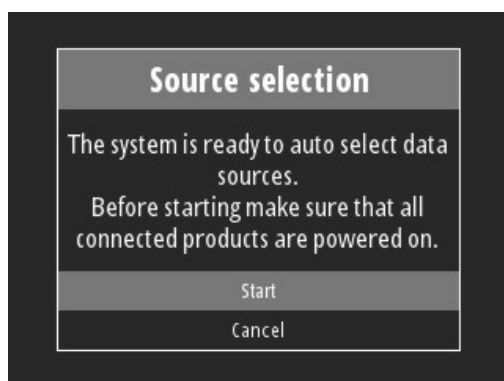


64845

Работа мастера настройки завершена

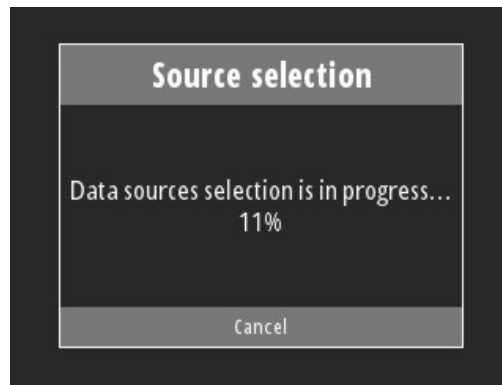
### Уведомление о выборе источника

По завершении работы мастера настройки отображается уведомление выбора источника. При выборе Start (Старт) и нажатии на кнопку **Enter** (Ввод) начнется процесс поиска сети лодки для идентификации датчиков устройств передачи данных.



65793

Выполняется выбор источника данных. На экране отобразится прогресс от 0 до 100 процентов.



65812

После завершения выбора нажмите **Enter** (Ввод) для продолжения. Экран VesselView вернется в режим отображения основных данных.



65813

## Создание снимков экрана

VesselView позволяет создавать экранные изображения работы в режиме реального времени.

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Всегда будьте осторожны, переводя внимание от пути. Убедитесь, что на вашем пути нет препятствий или других лодок.

Чтобы создать снимок экрана, одновременно нажмите кнопки **меню** и **управления скоростью**. В нижней части экрана появится имя файла снимка экрана.

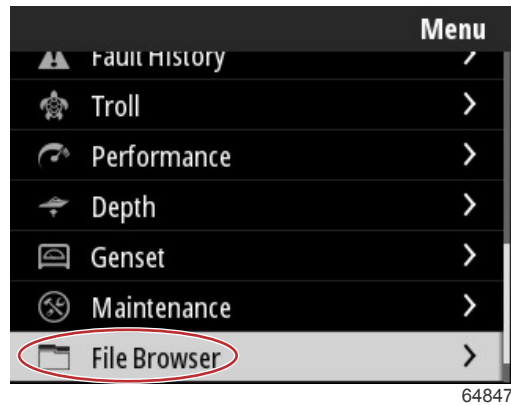


64792

Кнопки меню и управления скоростью

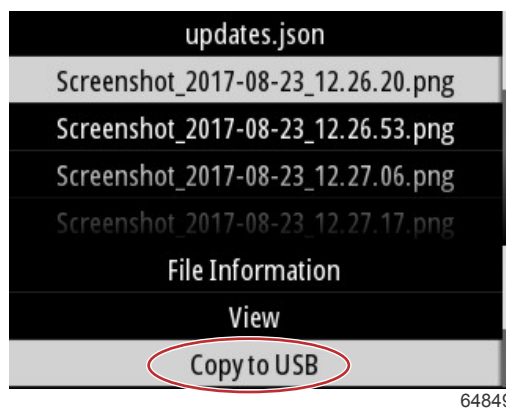
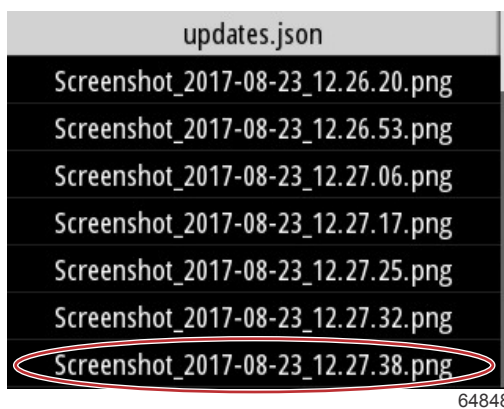
## Раздел 2 - Начальные экраны и мастер настройки

Все снимки экрана расположены в папке **File Browser** (Браузер файлов), которая находится в главном меню.



Снимки экрана можно выбирать по одному для просмотра, переноса на USB или удаления.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Чтобы увидеть параметр *Copy to USB* (Копировать на USB), к задней панели устройства *VesselView* необходимо подключить правильно отформатированный USB-накопитель. USB-разъем расположен под большой крышкой на задней панели устройства.



### Скриншоты, скопированные на USB-накопитель

Появится экран подтверждения, информирующий оператора о том, что скриншот был успешно скопирован на USB-накопитель. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы подтвердить (OK) и вернуться в папку скриншотов.





# Раздел 3 - Выбор элементов главного меню

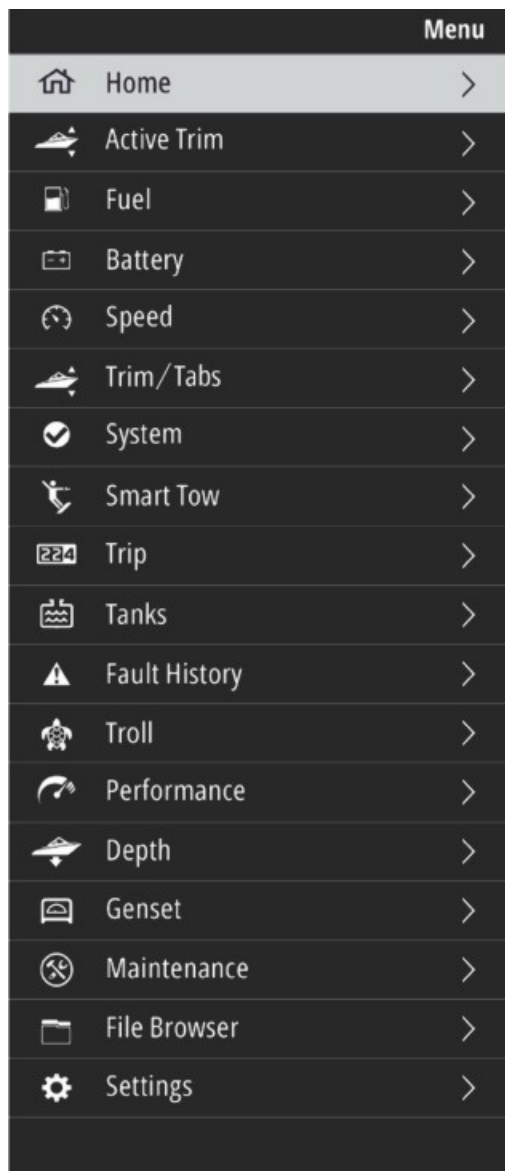
## Оглавление

Обзор.....	20	«Restore» (Восстановить) .....	41
Увеличение экранов данных.....	20	Network (Сеть) .....	42
Ввод текста и цифр.....	21	Демонстрация .....	43
Исходный экран.....	21	«Time» (Время) .....	43
Active Trim .....	22	Проверка на наличие обновлений .....	44
Общие сведения об активной системе		Судно .....	44
дифферента .....	22	Вкладки .....	45
GPS .....	23	Tanks (Баки) .....	45
Эксплуатация двигателя при плавании на		Скорость .....	45
мелководье .....	23	Рулевой механизм .....	46
Положение для буксировки и активная система		Источник данных о температуре морской	
дифферента .....	23	воды .....	46
Общие сведения о профилях дифферента .....	23	Установка джойстика .....	47
Настройка и конфигурация .....	24	Двигатель .....	47
«Fuel» (Топливо).....	25	Количество двигателей .....	47
Аккумуляторная батарея.....	26	Engines Shown (Отображаемые двигатели) ...	47
Скорость.....	26	Engine Model (Модель двигателя) .....	47
Дифферент/транцевые плиты.....	26	Limits (Допустимые значения) .....	47
System (Система).....	27	Supported Data (Поддерживаемые данные) ...	48
Smart Tow.....	29	Тип Cruise/Smart Tow .....	48
Плавание.....	30	Active Trim (система управления дифферентом)	
Tanks (Баки).....	31	.....	48
История неисправностей.....	31	Предпочтения .....	48
Подтормаживание.....	34	Основные звуковые сигналы .....	48
«Performance» (Производительность).....	36	«Backlight» (Подсветка) .....	48
Глубина.....	36	«Pop-ups» (Всплывающие экраны) .....	48
Генераторный агрегат.....	36	Единицы .....	48
Техническое обслуживание.....	37	Интерфейс .....	49
Браузер файлов.....	38	Предупредительная сигнализация .....	49
Настройки.....	40	История .....	49
System (Система) .....	40	Настройки .....	49
«About» (О программе) .....	40	Включение сирены .....	50
Штурвал .....	40	Беспроводной режим .....	50
Мастер .....	41	Personality File (Файл конфигурации) .....	51

## Обзор

Нажатие на кнопку **меню** вызывает отображение экрана главного меню. Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** для навигации и выделения нужного пункта меню.

Когда выбор сделан из главного меню, нажатие кнопки **меню** приведет к выходу оператора из режима выбора и отправит в главное меню.



64976

## Увеличение экранов данных

С левой стороны панели системы имеется шесть предустановленных элементов. Когда экран отображения лодки активен, используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз**, чтобы выбрать элементы в разделе System Panel (Системная панель). Выбор любого из шести предустановленных элементов отобразит выбранные данные на весь экран. Шесть панелей:

1. Исходный экран
2. Топливо
3. Аккумуляторная батарея
4. Скорость
5. Дифферент/транцевые плиты
6. Система

Нажатие на кнопку со **стрелкой вверх** до выделения значка **Home** вернет VesselView на активный экран.

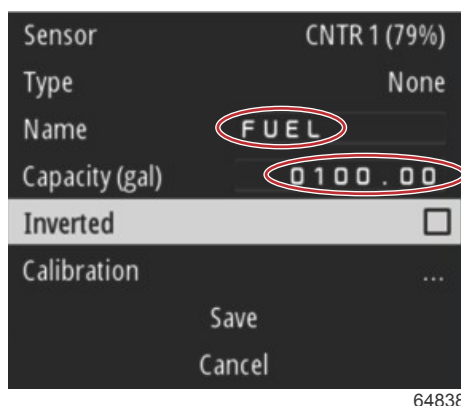


Панель системы

Доступ к дополнительным экранам расширенных данных можно получить, нажав кнопку **меню** и используя кнопки со **стрелкой вверх** или **стрелкой вниз**, чтобы выбрать любой из пунктов меню. В зависимости от силового агрегата лодки некоторые функции могут быть недоступны.

## Ввод текста и цифр

Ввод текста и цифр в активных полях можно выполнить с помощью кнопки со **стрелкой вверх**, кнопки со **стрелкой вниз**, кнопки **Enter** (Ввод) и кнопки **меню**.



Активные поля

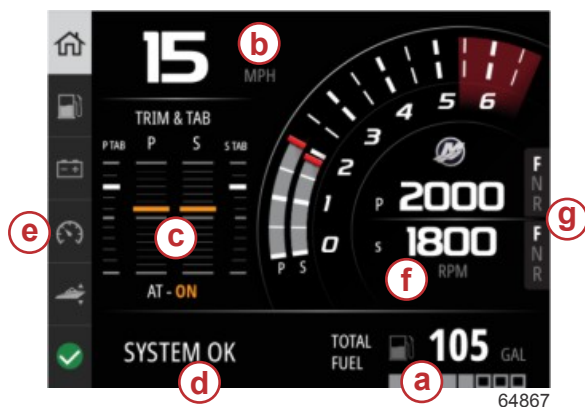
1. Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз**, чтобы выделить нужный элемент или поле.
2. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы активировать курсор в поле данных.
3. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод) еще раз, чтобы выделить отдельную позицию символа/номера.
4. Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз**, чтобы изменить символ/номер.
5. Когда нужный символ/номер введен, нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы отключить позицию символа/номера.
6. Нажмите кнопку со **стрелкой вверх**, чтобы перейти к следующей позиции символа/номера. Кнопка со **стрелкой вниз** может использоваться для возврата к предыдущим позициям символа/номера.
7. Когда поле активных данных будет заполнено, нажмите кнопку **меню**, чтобы с помощью кнопок со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** перейти в следующее поле на экране, вверх или вниз.
8. Используйте предыдущий список инструкций для заполнения дополнительных активных полей для различных экранов в VesselView.
9. Когда все поля будут заполнены на экране, выберите **Save** (Сохранить), чтобы сохранить изменения или дополнения.

## Исходный экран

Исходный экран (**Home**) VesselView содержит следующие данные:

- Топливо
- Скорость
- Схемы наклона и состояние Active Trim
- Состояние системы
- Состояние автопилота

- RPM (Обороты двигателя)
- Положение передачи

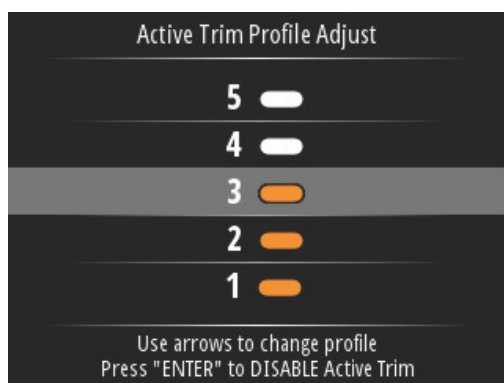


- a - Топливо
- b - Скорость
- c - Схемы наклона и состояние Active Trim
- d - Состояние системы
- e - Элементы панели системы
- f - RPM (Обороты двигателя)
- g - Положение передачи

Чтобы вернуться на главный экран с любого уровня или экрана, нажмите кнопку **МЕНЮ**. В зависимости от уровня, в котором вы находитесь, может потребоваться несколько раз нажать кнопку **МЕНЮ**.

Элементы, отображаемые в левой части панели системы, можно настроить, перейдя в: Settings>Preferences>Interface>System (Настройки>Предпочтения>Интерфейс>Система). Можно сделать максимум пять выборов данных

## Active Trim



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

## Общие сведения об активной системе дифферента

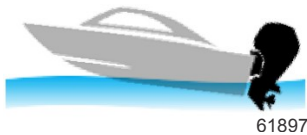
Патентованная активная система дифферента Mercury Marine построена на основе GPS-датчика и обеспечивает автоматическое управление дифферентом судна. Эта интуитивно понятная система не требует ручного управления и позволяет непрерывно регулировать угол дифферента двигателя или привода в соответствии с 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).
- Работу системы Active Trim может обойти в любое время с помощью кнопок изменения наклона.
- С помощью активной системы дифферента оператор может в полностью автоматическом режиме компенсировать изменения в нагрузке судна, предпочитаемом стиле управления и условиях окружающей среды.

Активная система дифферента имеет четыре режима работы:



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



**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.



**3. Planing speeds (Глиссирование)**

Постепенное опускание двигателя или привода при дифферентовке на основании скорости GPS, чтобы поддерживать наиболее эффективный ход.



**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**

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** 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.).

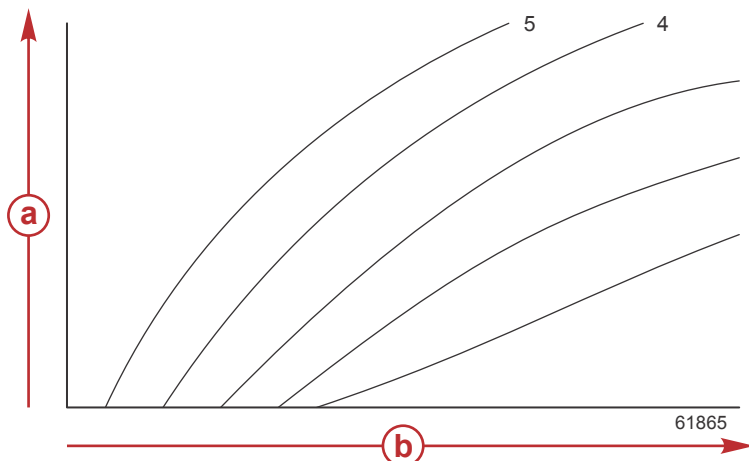
**Положение для буксировки и активная система дифферента**



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 дифферентовки, чтобы система Active Trim заработала. Эта функция безопасности предотвращает автоматическое опускание двигателя или привода и его удар обо что-то при дифферентовке.

**Общие сведения о профилях 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.



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

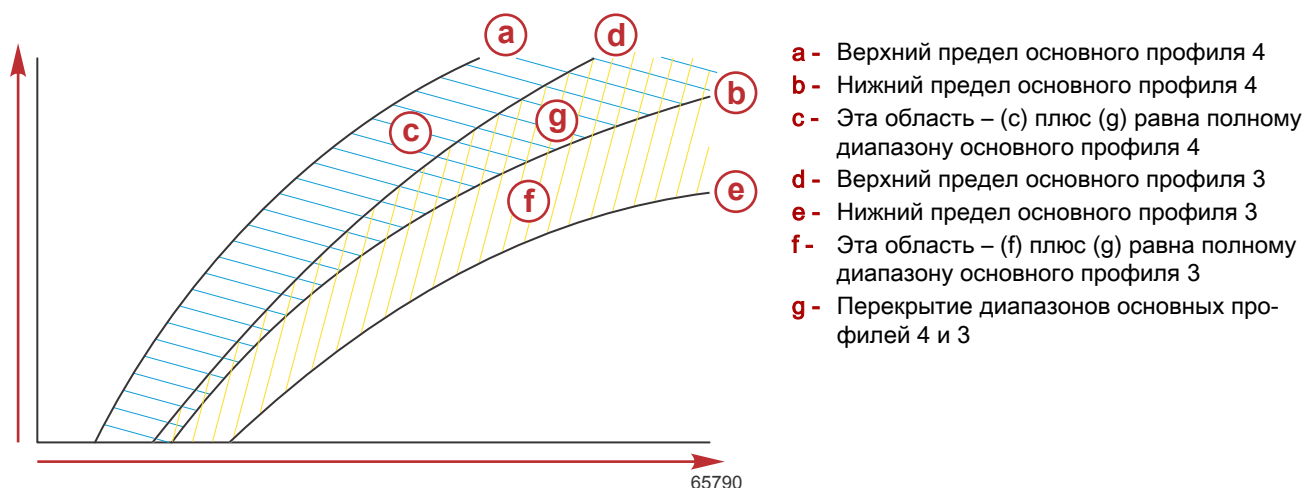
- a** - Угол дифферента
- b** - Скорость судна

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.

Диапазоны 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.

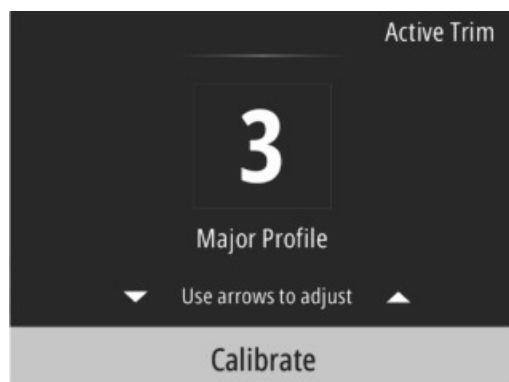


### Настройка и конфигурация

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Всегда настраивайте Active Trim с помощью основного профиля, который позволяет оператору выбрать настраиваемый профиль с дополнительным наклоном двигателя по направлению к транцу; избегайте выбора основного профиля, который приводит к нормальной работе в настраиваемом профиле наклона 1. Это гарантия того, что оператор всегда может опустить нос, чтобы исправить дельфинирование, без необходимости вручную наклонять двигатель или привод.

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.

Выделите параметр Calibrate (Калибровка) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод). Следуйте инструкциям на экране для каждого шага процесса калибровки. Выделяйте параметр Next (Далее) после завершения каждого шага, чтобы перейти к следующему шагу. Когда все шаги будут выполнены, нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы сохранить процедуру калибровки.



64874



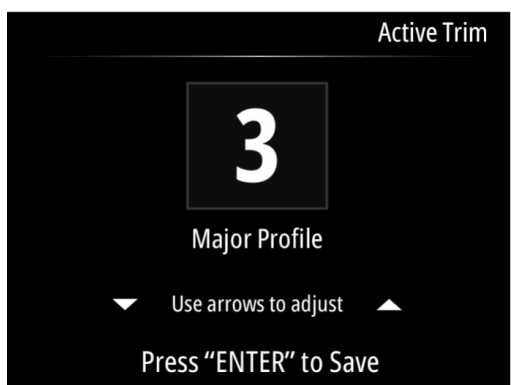
64875



64876



64878



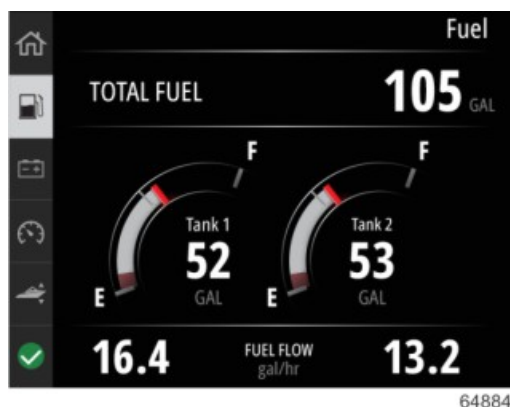
64879

## «Fuel» (Топливо)

Экран Fuel (Топливо) VesselView отображает общее количество топлива, основанное на текущих данных о баках, введенных в раздел конфигурирования баков через меню баков или мастер настройки.

## Раздел 3 - Выбор элементов главного меню

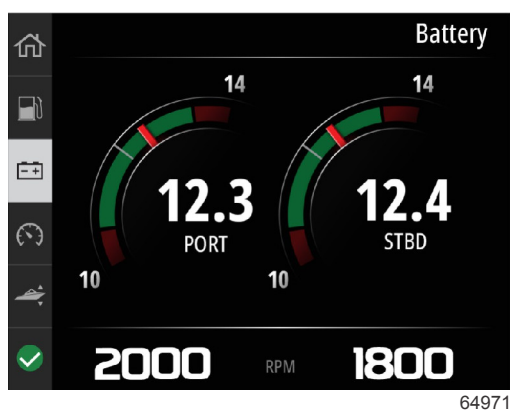
В нижней части экрана будет отображаться расход топлива или потребление топлива за час. Объем будет зависеть от единиц измерения, которые были выбраны при работе с мастером настройки. Единицы измерения могут быть изменены в любое время. Для этого перейдите в Menu>Settings>Preferences>Units (Меню>Настройки>Предпочтения>Единицы измерения)...



## Аккумуляторная батарея

На экране Battery (Аккумулятор) отображается напряжение аккумулятора в числовом значении, а также красный индикатор на шкале циферблатного типа.

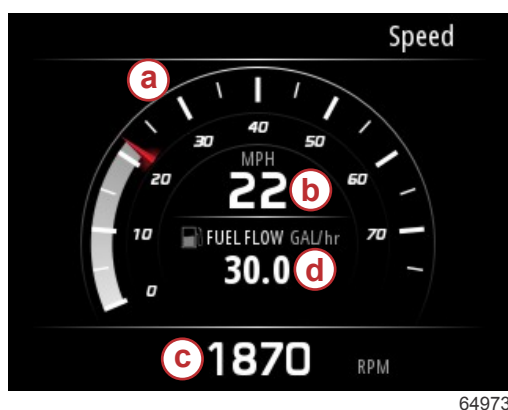
В нижней части экрана отображается число оборотов двигателя.



Пример экрана аккумулятора

## Скорость

Экран Speed (Скорость) содержит шкалу циферблатного типа, числовое значение скорости, число оборотов, а также расход топлива двигателей.



- a - Шкала циферблатного типа
- b - Числовое значение скорости
- c - Число оборотов
- d - Расход топлива

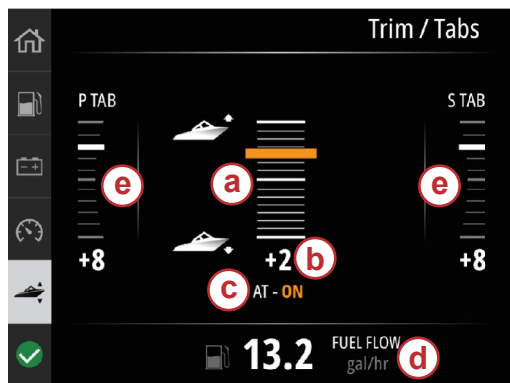
## Дифференциал/транцевые плиты

На экране Trim/Tabs (Дифференциал/транцевые плиты) отображаются следующие данные:

- Схема наклона двигателя
- Схема положения транцевых плит
- Числовые значения угла наклона



- Состояние Active Trim
- Расход топлива



64972

- a - Схема наклона двигателя
- b - Числовое значение угла наклона
- c - Состояние Active Trim
- d - Расход топлива
- e - Схемы положения транцевых плит

## System (Система)

Экран System (Система) может быть настроен с максимум пятью элементами данных о лодке и двигателе. Частота вращения двигателя всегда будет присутствовать на экране.

System	
CNTR	
RPM	1550 rpm
Engine Hours	55 hrs
Water Pressure	11.55 PSI
Coolant Temp	144 °F
Oil Pressure	46.89 PSI
Vessel fuel rate	28.70 GAL/hr

64883

**ПРИМЕЧАНИЕ:** В зависимости от силового агрегата, установленного на лодке, будут доступны не все параметры данных о лодке и двигателе.

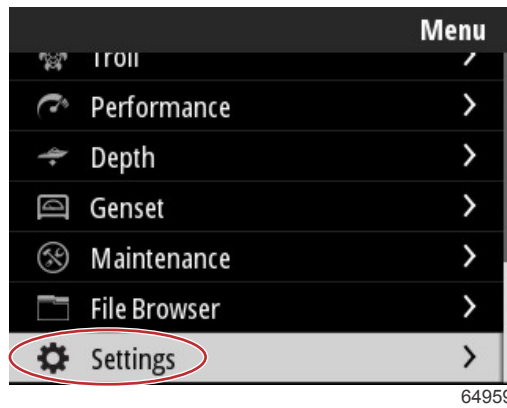
Ниже приведен список данных о лодке и двигателе, доступных для выбора.

- Давление охлаждающей жидкости
- Coolant temperature (Температура охлаждающей жидкости)
- Boost pressure (Давление нагнетания)
- Oil pressure (Давление масла)
- Нароботка двигателя
- Расход топлива
- Температура впуска
- Процент открытия дроссельной заслонки
- Процент нагрузки
- Температура трансмиссионного масла
- Давление масла в трансмиссии
- Общий объем использованного топлива (за срок службы)

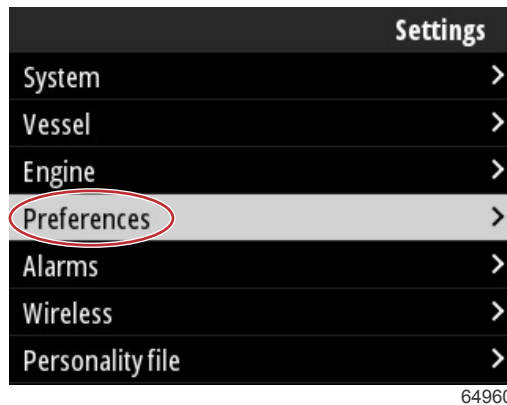
Чтобы выбрать элементы, которые будут отображаться на экране системы, перейдите в меню.

### Раздел 3 - Выбор элементов главного меню

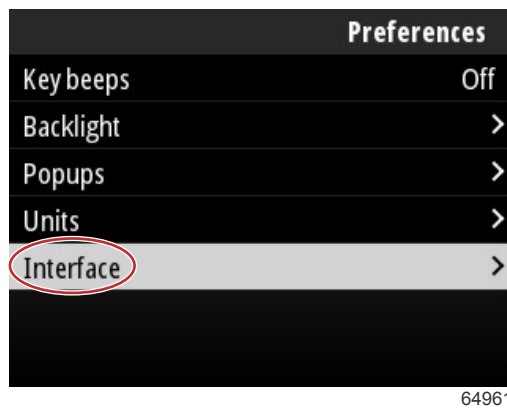
В главном меню с помощью кнопок со стрелками выделите параметр Settings (Настройки) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод).



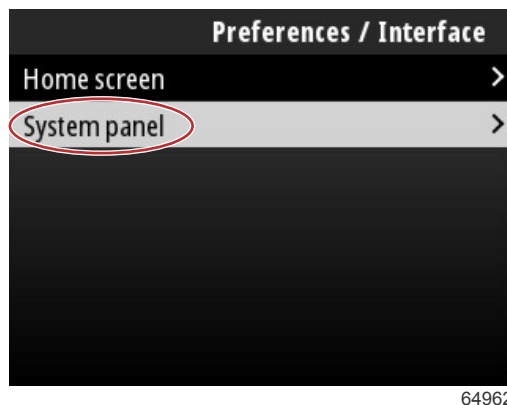
С помощью кнопок со стрелками выделите параметр Preferences (Предпочтения) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод).



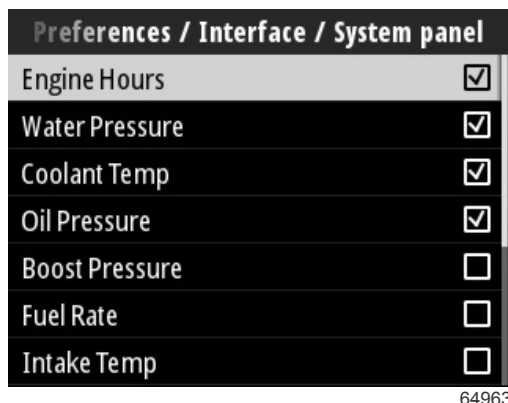
С помощью кнопок со стрелками выделите параметр Interface (Интерфейс) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод).



С помощью кнопок со стрелками выделите параметр System panel (Системная панель) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод).



На экране System panel (Системная панель) отображаются параметры отображения данных. Используйте кнопки со стрелками, чтобы выделить нужный элемент. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы установить или снять отметку. Можно отметить до пяти элементов.



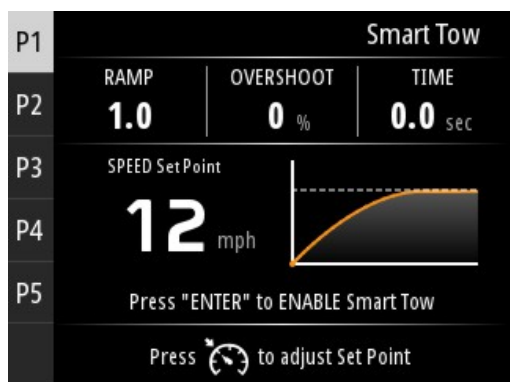
Нажмите кнопку **меню**, чтобы выйти из экрана System panel (Системная панель), когда выбор всех элементов выполнен. На экране системы отобразятся текущие элементы.

## Smart Tow

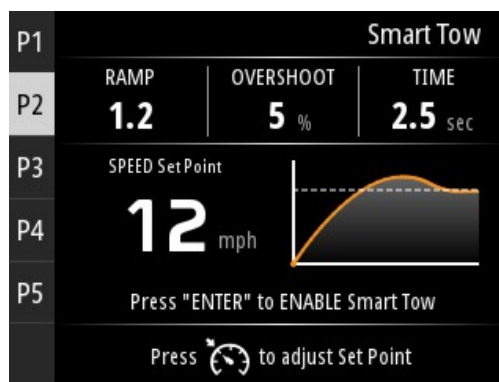
Smart Tow — простая в использовании программа для управления ускорением лодки и поддержания заданных скоростей при буксировке водных лыжников, «бананов» или любого другого оборудования для водного спорта. Smart Tow избавляет от сложностей при подборе подходящего ускорения судна, таких как слишком быстрое 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.

Режим Smart Tow основан на оборотах двигателя, если на судне не установлено устройство GPS и оно не подключено к сети контроллеров.

Smart Tow предлагает пять заводских предустановленных профилей запуска, показанных на левой стороне дисплея как P1 — P5. Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** для прокрутки и выделения профилей.

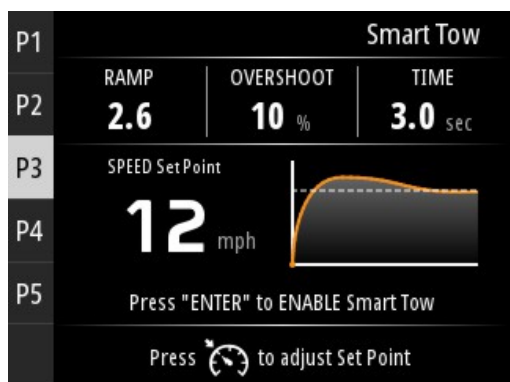


65036

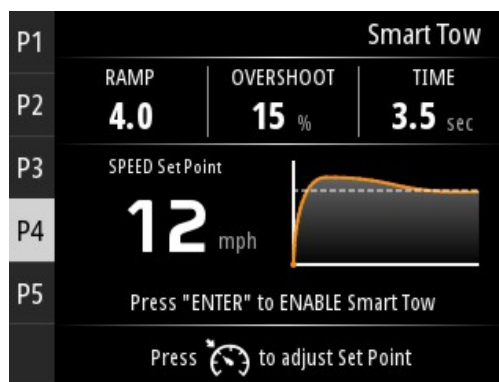


65037

Профили 1 и 2

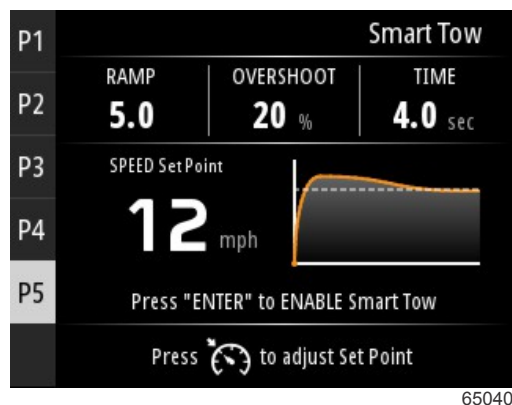


65038



65039

Профили 3 и 4

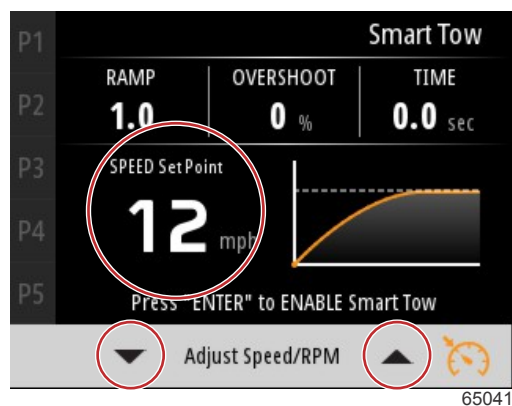


65040

Профиль 5

Экран Smart Tow позволяет изменять заданное значение для каждого профиля. Изменение уставки может быть полезно, когда люди на борту имеют разный уровень опыта с оборудованием для водных видов спорта. Оператор может создавать более агрессивный запуск для опытных лыжников, а также мягкий запуск для детей или буксировки надувных лодок.

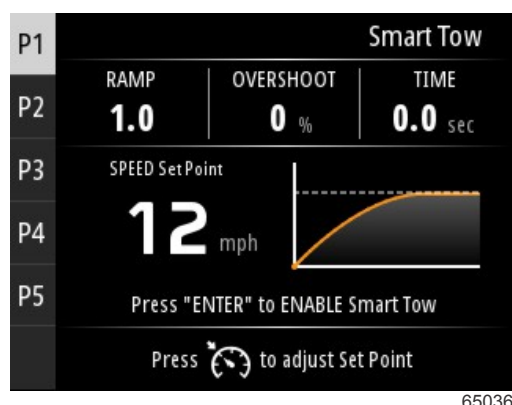
Нажатие на кнопку **управления скоростью** отобразит кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** для настройки уставки.



65041

Индикаторы настройки и уставки

Чтобы активировать любой профиль запуска Smart Tow, нажмите **Enter** (Ввод).



65036

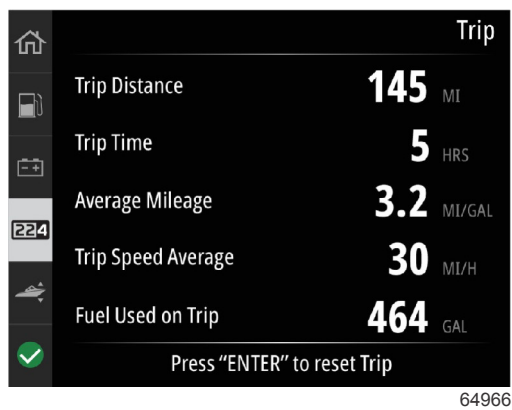
Чтобы отключить Smart Tow, нажмите **Enter**. Экран профиля запуска исчезнет, и появится экран, где можно выделить и запустить различные профили.

## Плавание

На экране Trip (Поездка) отображаются следующие пункты:

- Пройденное расстояние
- Время в пути
- Средний пробег
- Средняя скорость плавания
- Количество топлива, использованного во время плавания

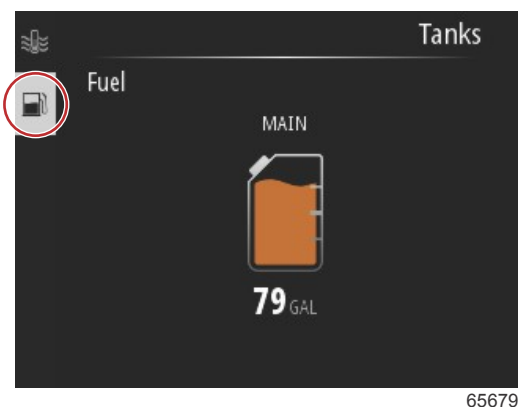
- Опция сброса плавания



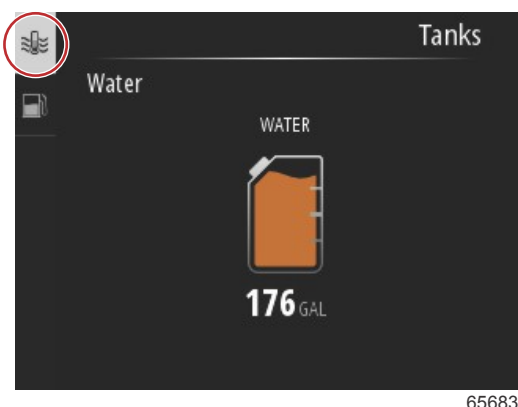
Нажатие на кнопку **Enter** (Ввод) приведет к сбросу значений экрана Trip (Поездка).

## Tanks (Баки)

Экран данных о баках состоит из изображения бака, где цветная часть — оставшийся объем бака. Под изображением бака отображается числовое значение.



Если на лодке установлено несколько баков, используйте кнопки со **стрелкой вверх** или **стрелкой вниз**, чтобы выделить дополнительные баки. Каждый сконфигурированный бак будет представлен значком, относящимся к содержимому бака. Эти значки баков можно найти в левой части экрана.



## История неисправностей

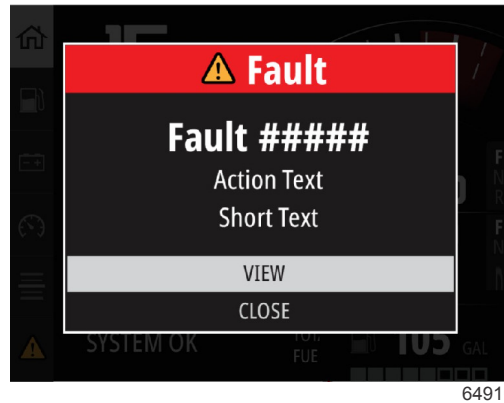
Все предупреждения, неисправности и аварийные сигналы отображаются независимо от того, какой экран отображается при сигнализации. Когда подается аварийный сигнал, на экране отображается окно с текстом аварийного сигнала и предупреждением, а также краткое описание действия, которое необходимо предпринять.

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.

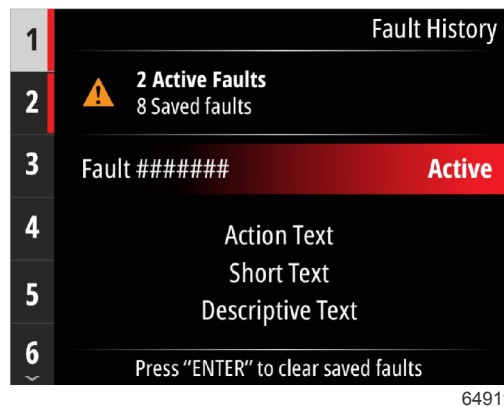
### Раздел 3 - Выбор элементов главного меню

Всплывающие окна, информирующие о неисправностях, позволяют оператору получать дополнительную информацию об отдельных неисправностях. Выберите параметр View (Просмотр), чтобы увидеть более подробное объяснение неисправности.



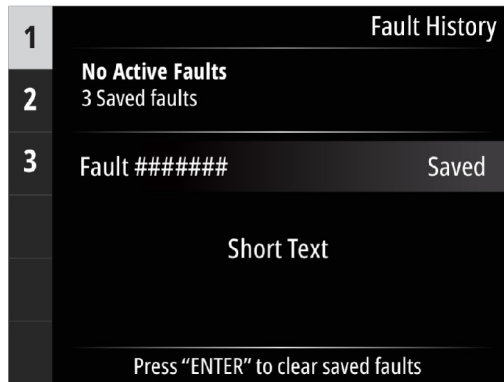
#### Пример всплывающего окна с информацией о неисправности

Для устранения активной неисправности необходимо определить неисправную деталь. Проверьте, отремонтируйте или замените неисправную деталь. Запустите двигатели и разрешите VesselView пройти проверку запуска системы. Если судно пройдет проверку запуска, вкладка Mercury с левой стороны экрана будет отображаться зеленым цветом. Историю аварийных сигналов всегда можно просмотреть, выбрав экран главного меню, а затем параметр Alarms (Аварийные сигналы). Здесь можно просмотреть историю неисправностей.



#### Пример экрана истории неисправностей





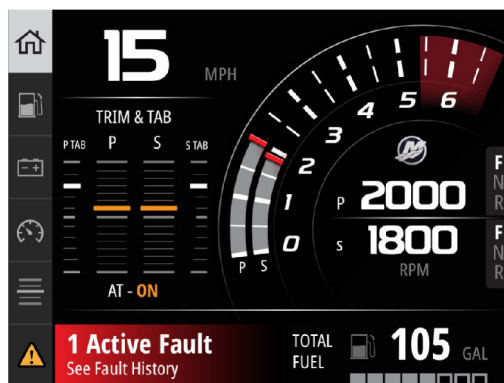
64913



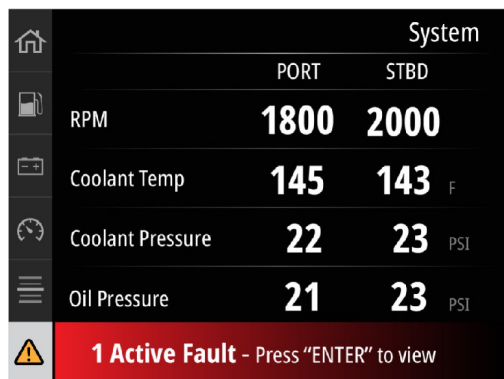
64914

**Нет неисправностей в истории неисправностей**

Когда в нижней части экрана появляется предупреждение о неисправностях, нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы просмотреть информацию о неисправностях.



64915



64916

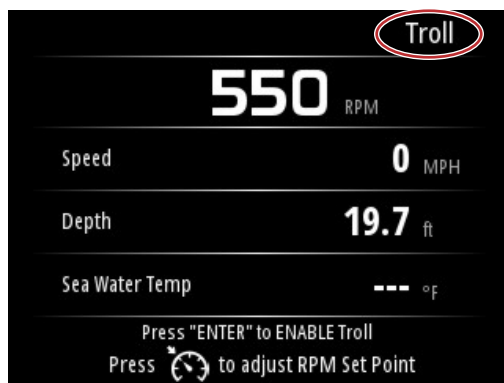


65350

- a - Код неисправности
- b - Текст с описанием действия для исправления неисправности
- c - Краткий текст о неисправности
- d - Текст описания неисправностей
- e - Enter (Ввод) — очистить неисправности

## Подтормаживание

Диапазон оборотов в режиме троллинга зависит от силового агрегата. Максимальное число оборотов в режиме троллинга для всех двигателей или подвесных двигателей составляет 1000 об/мин.

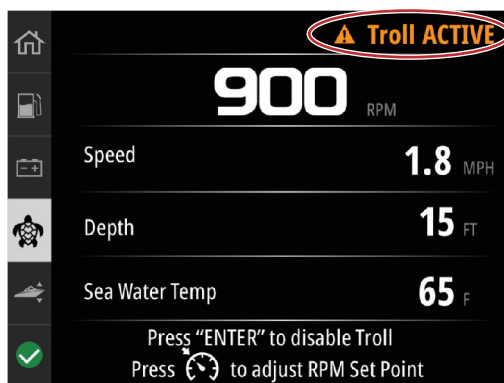


65005

Лодка должно быть на передаче, а дроссель — на холостом ходу. Если лодка не соответствует этим условиям, появятся значок предупреждения и сопроводительный текст для инструктирования оператора о том, как сделать доступным управление в режиме троллинга.

Когда желаемое значение оборотов выбрано, нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы включить режим троллинга. Это запустит систему управления в режиме троллинга, и двигатели вернуться к желаемому числу оборотов.

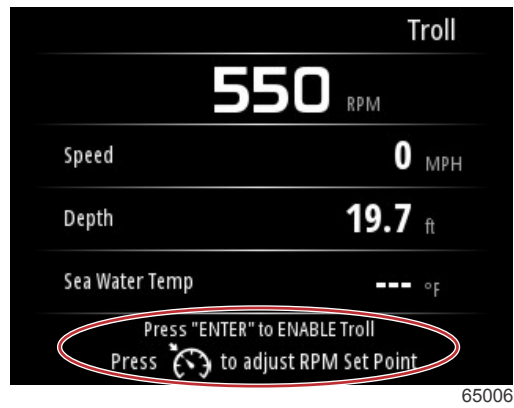
В верхней части экрана VesselView будет отображаться предупреждающий символ с текстом Troll Active (Троллинг активен).



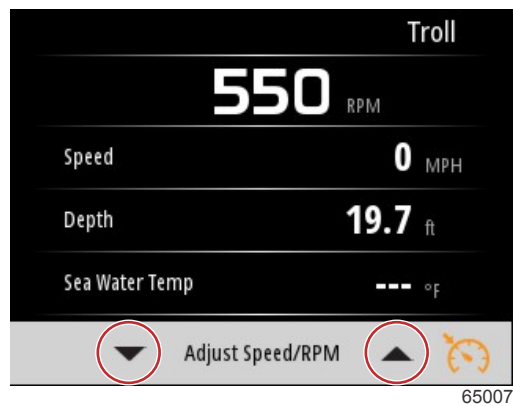
65004



Следуйте инструкциям на экране внизу экрана. Нажатие на кнопку **Enter** (Ввод) отключит режим троллинга. Нажатие на кнопку **управления скоростью** позволяет отрегулировать заданное значение оборотов.

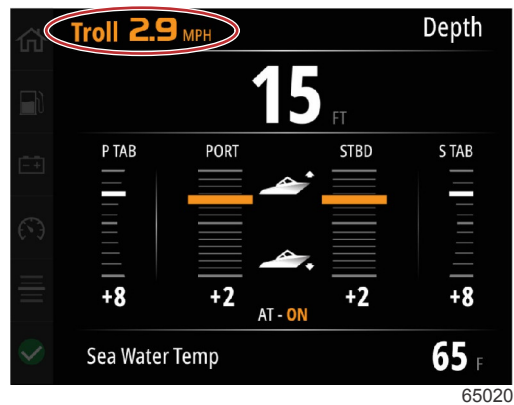


Экранные инструкции



Индикаторы кнопки регулировки оборотов

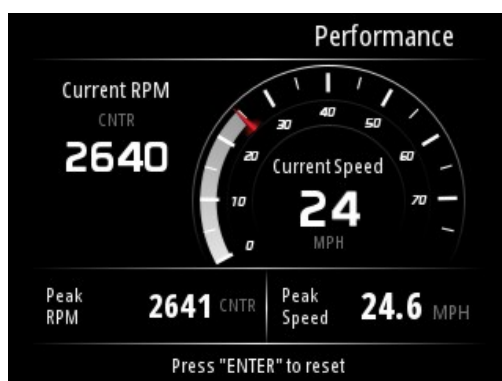
Нажмите кнопку **управления скоростью**, чтобы выйти из окна Adjust Speed/RPM (Регулировка скорости/об/мин) и вернуться на экран Troll (Троллинг). Если режим троллинга активен, переключение на другие экраны невозможно. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы отключить режим троллинга.



Троллинг показан в активном режиме

## «Performance» (Производительность)

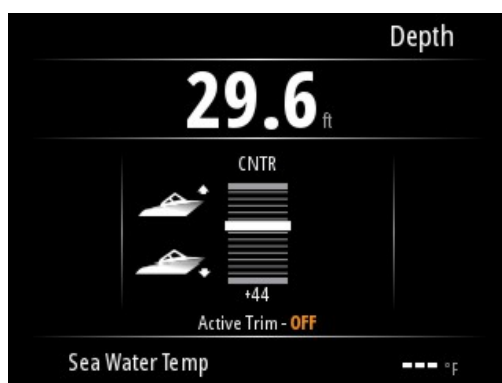
Экран Performance (Характеристики) отображает максимальную скорость лодки, максимальную скорость вращения, текущую скорость и текущие обороты в минуту для максимум двух двигателей.



64882

## Глубина

Экран Depth (Глубина) показывает глубину воды, а также текущее положение наклона двигателя и температуру воды.

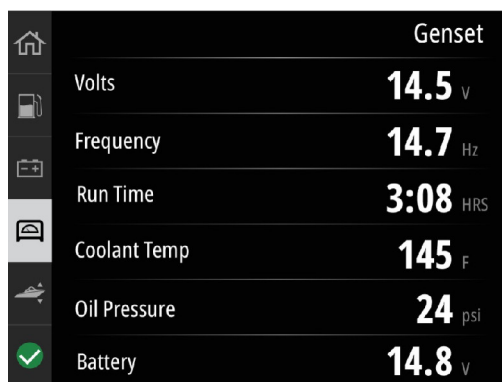


64881

## Генераторный агрегат

На экране данных о генераторном агрегате отображаются следующие пункты:

- Напряжение генераторного агрегата
- Частота генераторного агрегата
- Время работы генераторного агрегата в часах
- Давление масла в генераторном агрегате
- Температура охлаждающей жидкости в генераторном агрегате
- Напряжение аккумулятора генераторного агрегата
- Топливо для генераторного агрегата — если оно определено в разделе **Tanks** (Баки) в виде **Genset tank** (Бак генераторного агрегата)

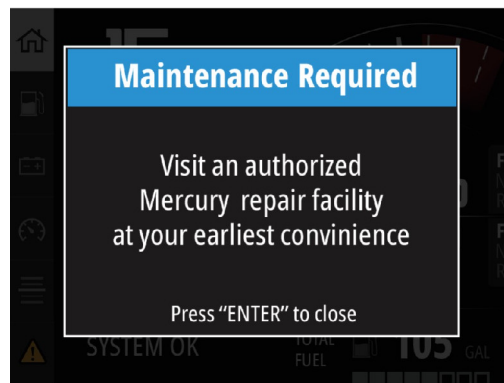


64964

Экран данных о генераторном агрегате

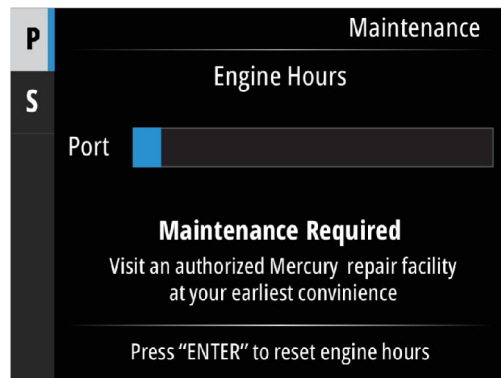
## Техническое обслуживание

Если во время сканирования системы обнаружено напоминание о техническом обслуживании, на экране появится всплывающее окно с заголовком в синем цвете. Следуйте здравому смыслу для защиты своих инвестиций и регулярно проверяйте моторное масло, предпочтительно перед каждым использованием.



64968

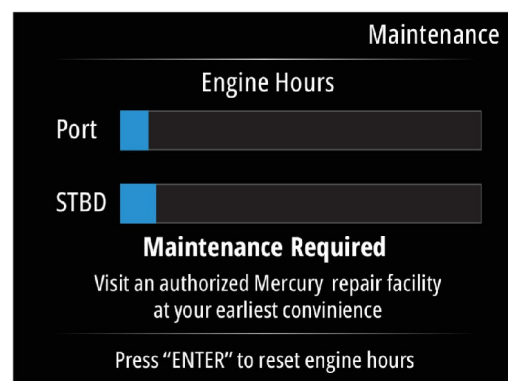
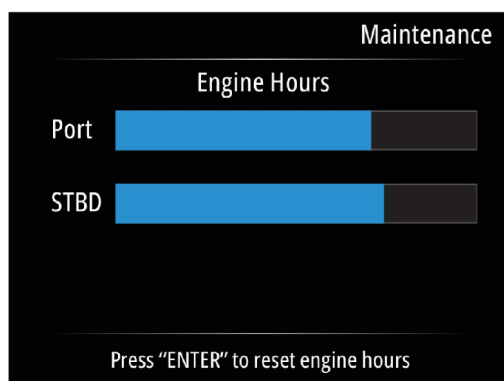
Когда запланированное время обслуживания полностью вышло, после проверки запуска появится всплывающее окно технического обслуживания. Оператор может закрыть всплывающее окно, но напоминание будет отображаться при каждом запуске лодки. Подтверждение напоминания об обслуживании сбрасывает временные рамки обслуживания в VesselView. Пользователи могут просматривать панель техобслуживания в любое время для получения данных о состоянии. Это может помочь в планировании будущего обслуживания у вашего дилера, если обслуживание не выполняется владельцем



64967

### Пример экрана техобслуживания

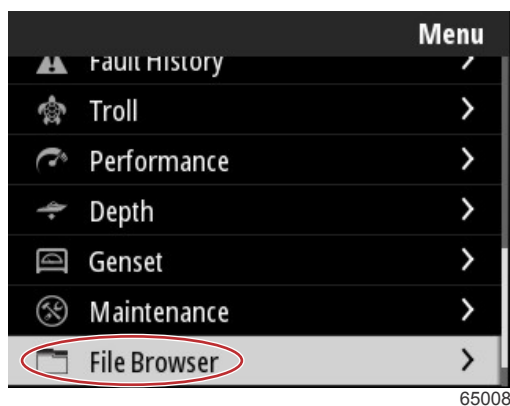
Чем длиннее синие полосы, тем больше времени осталось до проведения техобслуживания. Короткие синие полосы означают, что в скором времени потребуются плановое техническое обслуживание. На следующих изображениях показаны отсутствие необходимости в обслуживании (слева) и необходимость в скором техобслуживании (справа).



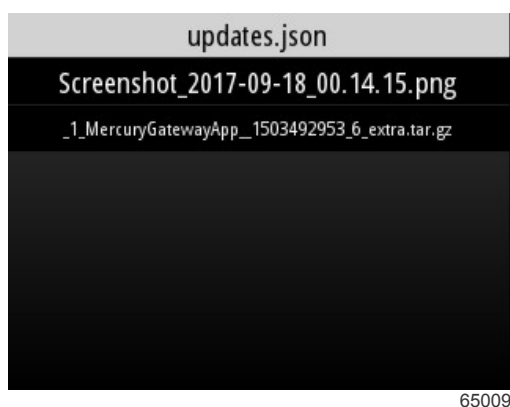
64969

## Браузер файлов

Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз**, чтобы выделить параметр File Browser (Браузер файлов) в главном меню.

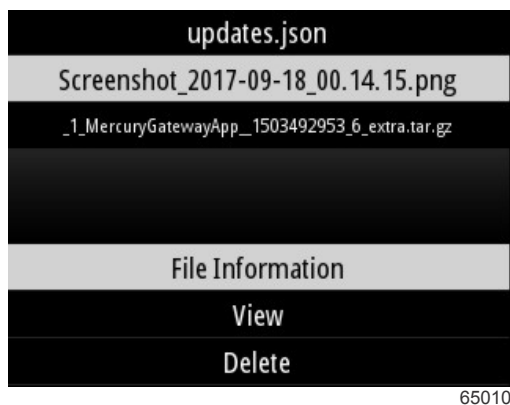


Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы отобразить содержимое браузера файлов.

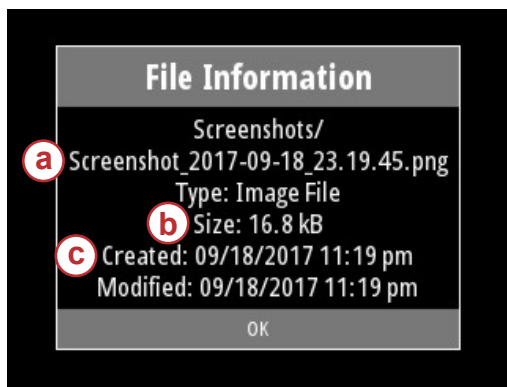


### Содержимое браузера файлов

Есть функции просмотра информации о файле, просмотра файла или удаления файла.



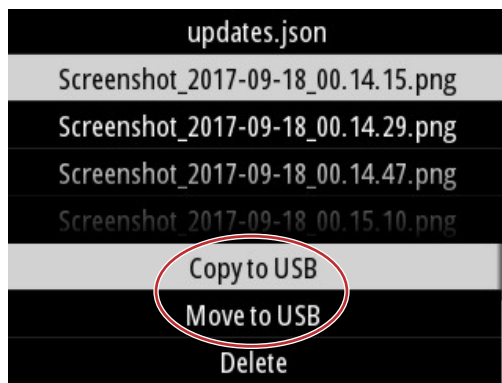
При просмотре информации о файле будет указано имя файла, размер файла и дата и время создания файла.



- a - Имя файла
- b - Размер файла
- c - Дата и время создания файла

65027

Подключение USB-накопителя в VesselView добавит еще два варианта действий, которые можно сделать с файлом: скопировать на USB и перенести на USB. При вставленном USB-накопителе оператор имеет доступ к файлам в VesselView из раздела Local Storage (Локальное хранилище) или на USB-накопителе из раздела USB Storage (Хранилище USB).



65012

#### Дополнительные параметры USB

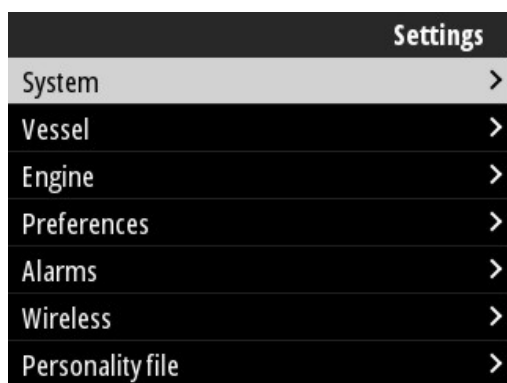


65011

#### Локальные и съемные места хранения

## Настройки

В меню Settings (Настройки) есть семь категорий для настройки или изменения отображаемых данных в VesselView. Многие из настроек определяются элементами, выбранными во время работы с мастером настройки, однако эти элементы можно менять в любое время, выделив категорию и выбрав один из связанных параметров.



64983

### System (Система)

В настройках системы: About (О программе), Helm (Штурвал), Wizard (Мастер), Restore (Восстановить), Network (Сеть), Simulate (Имитация), Time (Время) и Check for Updates (Проверка обновлений).

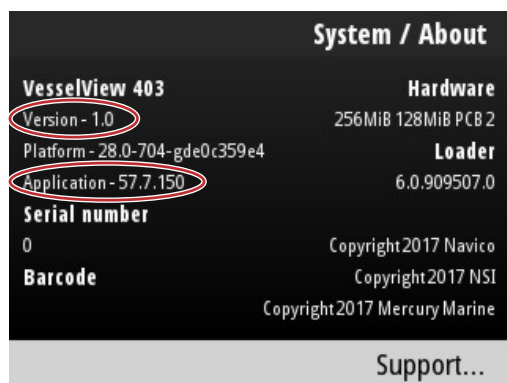


65351

### «About» (О программе)

Выделение параметра About (О программе) и нажатие на кнопку **Enter** (Ввод) отображает экран, содержащий версию программного обеспечения и версию приложения, производительность аппаратного обеспечения, серийный номер и информацию об авторских правах.

Параметр Support... (Поддержка...) в нижней части экрана описывает, как сделать снимок экрана About (О программе). Процесс создания снимка экрана также рассматривается в [разделе 2 «Создание снимков экранов»](#).



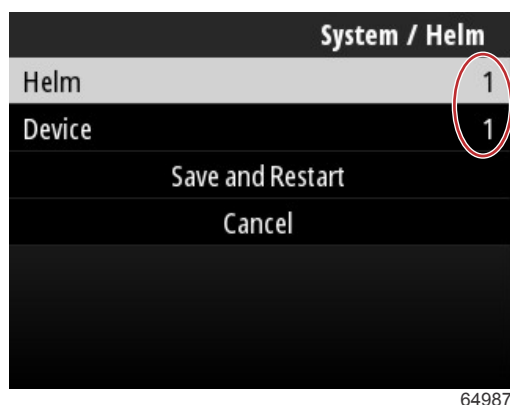
65022

Текущая версия программного обеспечения и версия приложения

### Штурвал

Опция Helm (Штурвал) позволяет оператору назначать идентификационный номер местоположения для устройства VesselView и штурвала, на котором он установлен. Этот идентификационный номер важен, когда на судне имеется более одного штурвала. Назначение различных идентификационных номеров защищает сеть от ошибок связи.

При назначении новых идентификационных номеров потребуется перезапуск VesselView.



64987

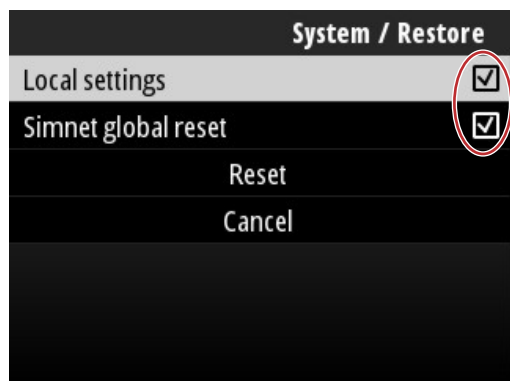
#### Идентификационные номера местоположения

### Мастер

Работа с мастером настройки — это процесс с несколькими шагами, во время которых оператор вводит определенную информацию о двигателе и лодке для правильной работы VesselView. Как правило, при первом запуске VesselView оператор вводит данные с помощью мастера настройки. В любое время можно вносить изменения в данные мастера настройки. Следуйте инструкциям и экранным подсказкам, чтобы внести изменения и завершить работу мастера настройки.

### «Restore» (Восстановить)

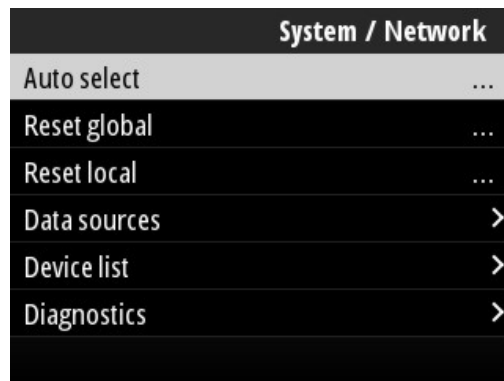
Restore (Восстановить) сбросит все настроенные параметры в VesselView. Установка галочки напротив параметра Local settings (Локальные настройки) приведет к сбросу настроек только на устройстве VesselView, который используется оператором. Установка галочки напротив параметра Simnet global reset (Глобальный сброс Simnet) приведет к сбросу на всех устройствах Simrad и Navico, а также на всех устройствах VesselView, подключенных к сети NMEA 2000.



64988

### Network (Сеть)

Выбор параметра **Network** (Сеть) позволяет оператору автоматически выбирать устройства в сетях SmartCraft и NMEA 2000, сбрасывать локальные или глобальные параметры, определять пути передачи данных, отображать список текущих устройств и выполнять диагностику.

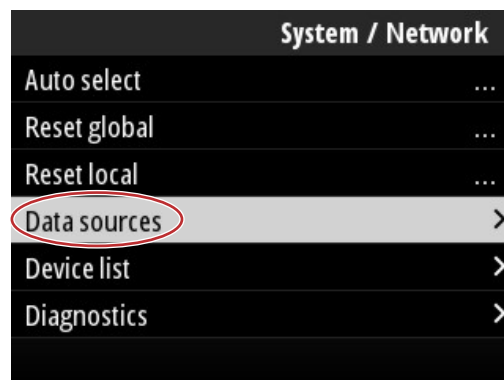


64992

#### Параметры сети

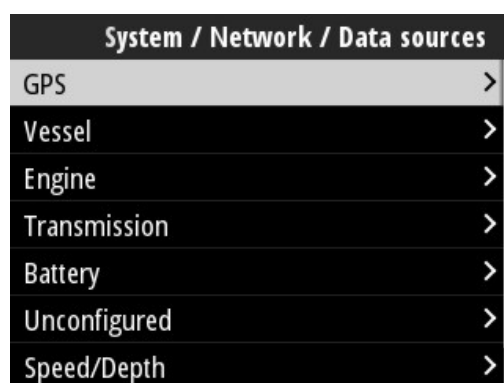
В настройках раздела Network (Сеть) есть вкладка Data sources (Источники данных).

С помощью кнопки со **стрелкой вниз** прокрутите список до параметра Data sources (Источники данных).



64855

Этот параметр покажет экран с устройствами и датчиками данных, связанными с двигателем и лодкой. В зависимости от силового агрегата лодки некоторые из параметров не будут применяться. Нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы отобразить выбор источников для передачи данных устройства или датчика. Используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** для прокрутки по элементам для выбора.



64856



В разделе Device list (Список устройств) выделение и выбор вкладки Refresh (Обновить) могут быть полезными, если установлено новое устройство. **Refresh** (Обновить) запросит сеть и отобразит все устройства, которые правильно отвечают на запрос.



64990

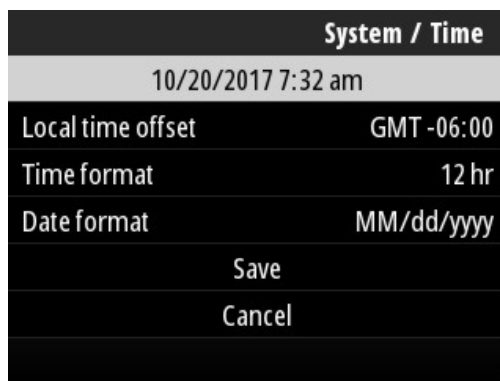
Выбор раздела Diagnostics (Диагностика) показывает оператору текущую активность на всех активных шинах CAN. Скорости передачи и приема можно просматривать в режиме реального времени. Эта функция может помочь в устранении проблем с сетью.

### Демонстрация

Режим Simulate (Имитация) используется на уровне дилера для демонстрации потребителям характеристик дисплея VesselView. Когда устройство находится в режиме Simulate (Имитация), данные, отображаемые на экране, не должны использоваться в качестве навигационной информации. Все данные, отображаемые в режиме Simulate (Имитация), генерируются случайным образом.

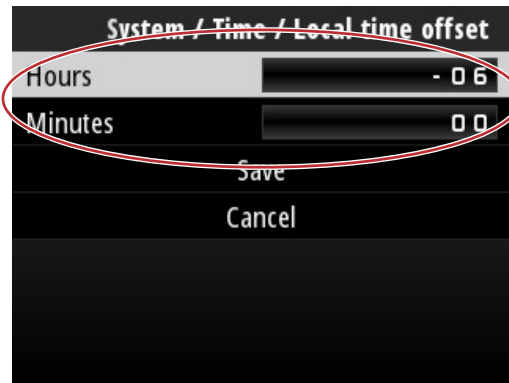
### «Time» (Время)

Время контролируется с помощью GPS-устройства лодки. При установке исправления GPS дисплей времени будет обновляться автоматически. В параметре местного смещения времени можно установить время из часового пояса отправления или часового пояса прибытия, если это необходимо. На экране смещения времени используйте кнопки для навигации по активным полям данных и применяйте требуемое смещение по времени. Выделите Save (Сохранить) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы сохранить изменения. Подробные инструкции по активации полей данных см. в разделе «Ввод текста и чисел». Может быть выбран 12- или 24-часовой формат времени. Формат даты может быть изменен в соответствии с предпочтениями оператора. Это может быть важно при просмотре списка неисправностей, когда дата и время неисправностей записываются и отображаются. Выделите параметр Save (Сохранить) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы сохранить все выбранные элементы.



65278

Параметры даты и времени

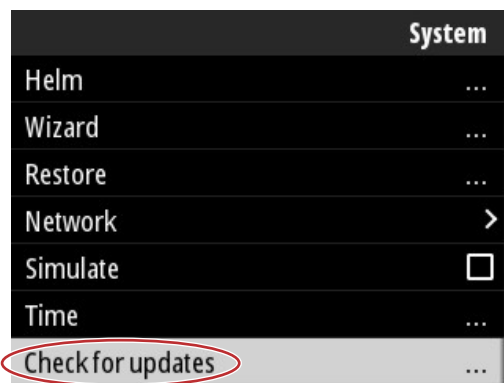


65283

Смещение времени в часах и минутах

### Проверка на наличие обновлений

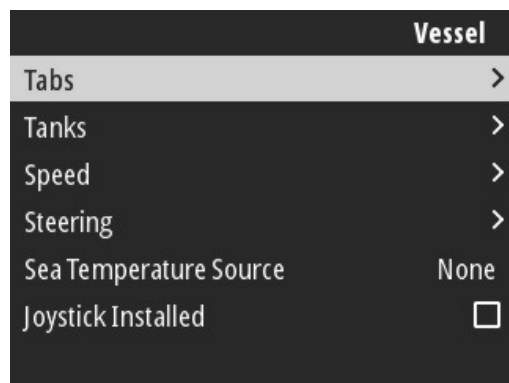
Параметр Check for updates (Проверка обновлений) позволяет запрашивать в Интернете обновления программного обеспечения VesselView. Подробные инструкции см. в разделе 4 «Обновление через Wi-Fi соединение».



65285

### Судно

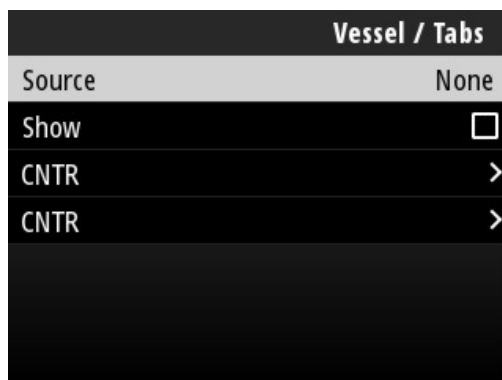
Настройки лодки применяются к датчикам на лодке, которые находятся не на корпусе двигателя. В зависимости от оснащения лодки некоторые параметры могут быть неактивными. Элементы в настройках судна включают в себя: транцевые плиты, баки, скорость, рулевое управление, источник морской температуры и установленный джойстик.



64991

### Вкладки

Опция Tabs (Транцевые плиты) позволяет оператору выбрать CAN-шину, которая будет передавать данные с транцевых плит, а также вбирать двигатели, которые управляют транцевыми плитами через элементы управления штурвала.

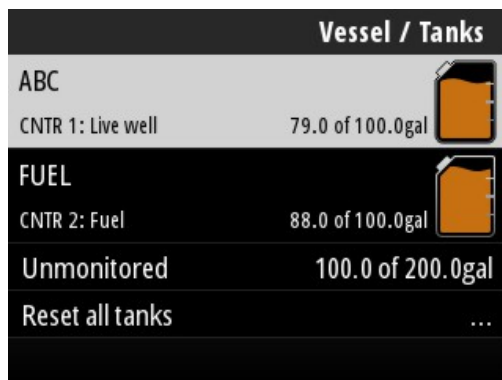


65353

Установка галочки напротив параметра **Show** (Отобразить) позволит отображать на экране положение транцевых плит.

### Tanks (Баки)

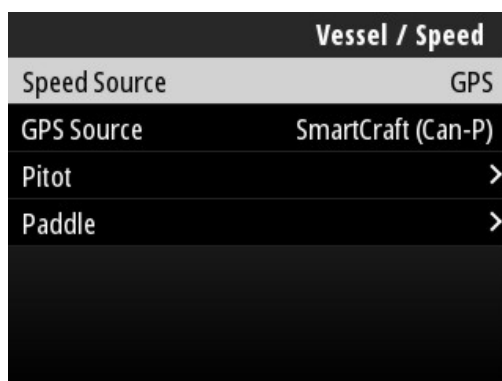
Конфигурирование баков выполняется в мастере настройки, но изменения в количестве, объеме и типе баков могут быть внесены в любое время.



65354

### Скорость

Данные о скорости заполняются во время работы с мастером настройки, но изменения в способе получения данных о скорости VesselView могут быть внесены в любое время. CAN-шина, которая передает данные о скорости, может быть изменена. Стратегия скорости с использованием датчика Пито и лопастного датчика может использоваться на лодках, у которых нет приемника GPS

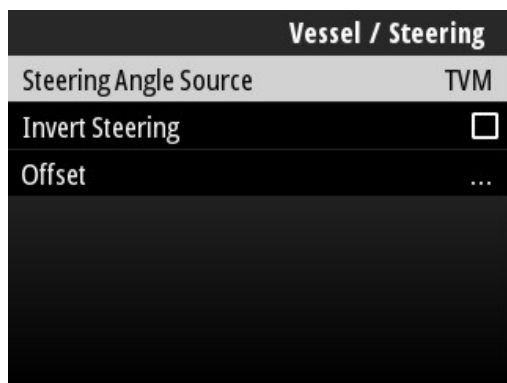


65355

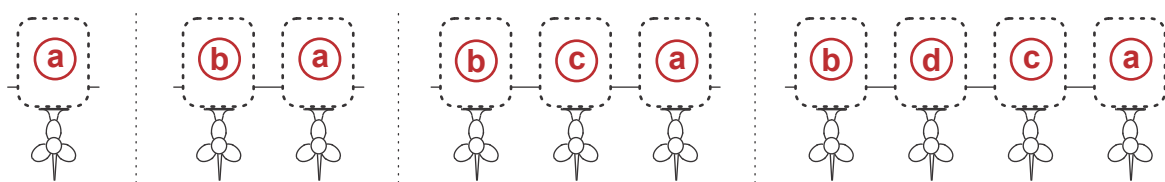
Источник скорости определяет, каким образом получить данные о скорости. В стратегии используются данные с датчика Пито и лопастного датчика для определения скорости судна. При выборе параметра стратегии необходимо выбрать двигатель источника данных с датчиком Пито и лопастным датчиком. GPS для определения скорости использует данные, поступающие с устройства GPS. Когда выбрана система GPS, в качестве источника данных GPS для VesselView следует выбрать правильную сетевую шину.

### Рулевой механизм

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



65356



60056

#### Варианты расположения привода

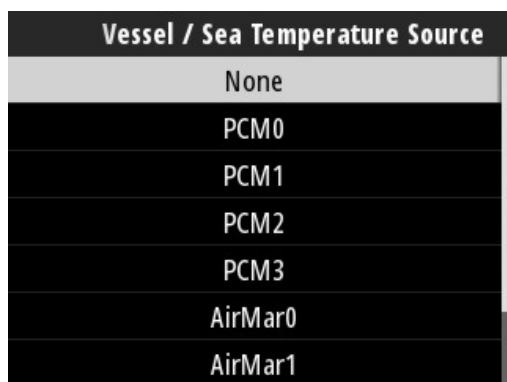
- a**- РСМ0 = правый или правый снаружи
- b**- РСМ1 = левый или левый снаружи
- c**- РСМ2 = правый внутренний или центральный
- d**- РСМ3 = внутренний с левого борта

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

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).

#### Источник данных о температуре морской воды

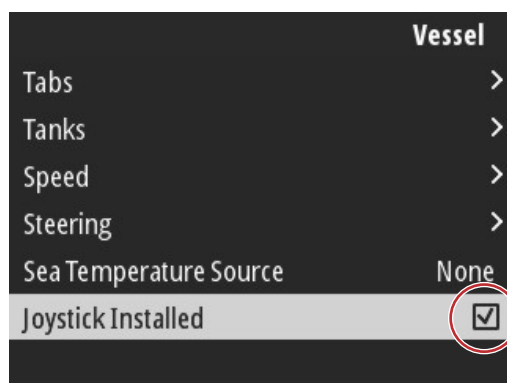
Выбор двигателя или привода, который передает данные о температуре воды, может быть изменен. См. раздел **Управление**, чтобы выбрать положение оборотов двигателя или привода. Здесь также можно выбрать дополнительный датчик AirMar©.



65357

## Установка джойстика

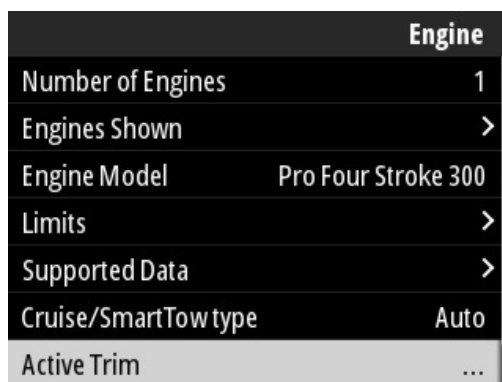
Для лодок, оснащенных системой джойстикового управления, выберите и установите галочку Joystick Installed (Джойстик установлен). Это гарантия распознавания в устройстве VesselView входных сигналов, инициированных джойстиком.



65692

## Двигатель

Во время работы с мастером настройки задаются несколько параметров во вкладке Engine, но изменения в настройках двигателя можно сделать в любое время.



64994

### Количество двигателей

Это число представляет общее количество двигателей на лодке.

### Engines Shown (Отображаемые двигатели)

Это число представляет количество двигателей, которые будут отображаться на конкретном устройстве VesselView.

### Engine Model (Модель двигателя)

Выделение и выбор модели двигателей выведет на экран со списком подвесных двигателей Mercury и MerCruiser.

### Limits (Допустимые значения)

Ограничения помогают устанавливать определенные диапазоны для многих параметров двигателя, таких как: обороты, температура охлаждающей жидкости, температура масла, напряжение аккумулятора и давление наддува. Изменения, внесенные в ограничения, не повлияют на силовой агрегат или работу программы Mercury Engine Guardian. Фактические ограничения двигателя определяются с помощью запрограммированного на заводе модуля управления на двигателе.

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)

Раздел Supported Data (Поддерживаемые данные) позволяет оператору выбирать типы данных, которые будут отображаться на VesselView. Список источников данных зависит от силового агрегата, выбранного во время работы с мастером настройки. Установите галочку напротив каждого элемента, данные о котором необходимо отображать на VesselView.

### Тип Cruise/Smart Tow

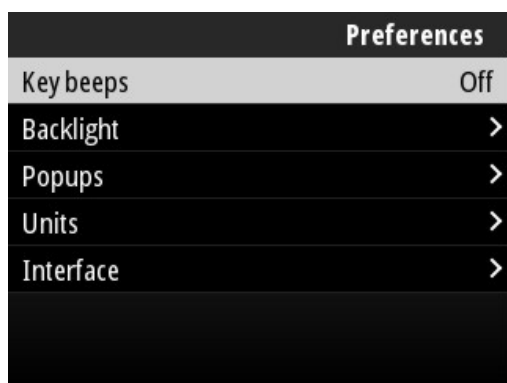
Тип настроек Cruise/Smart Tow позволяет оператору выбрать датчик, с которого программа автоматического управления судном в режиме крейсерования и программа системы интеллектуальной буксировки считывает данные скорости. Число оборотов двигателя или данные скорости GPS являются дополнительными опциями.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

### Active Trim (система управления дифферентом)

Настройка Active Trim выполняется во время работы с мастером настройки, но изменения могут вноситься в любое время. Следуйте экранным сообщениям и подсказкам, чтобы изменить и завершить настройку Active Trim.

### Предпочтения

Параметры **Preferences** (Предпочтения) в меню **Settings** (Настройки) охватывают визуальные и звуковые аспекты устройства VesselView.



64996

### Основные звуковые сигналы

Каждый раз, когда на устройстве нажимается кнопка, раздается сопровождающий звуковой сигнал, чтобы пользователь знал, что нажатие кнопки распознано. Есть опции, позволяющие отключить звуковые сигналы, а также установить тихий, нормальный или громкий режим.

### «Backlight» (Подсветка)

Уровень освещения дисплея можно изменять от 10 до 100 процентов с шагом 10 процентов. Этот процент будет применяться ко всем другим дисплеям SmartCraft и приборам на лодке.

Чтобы сделать подсветку устройства VesselView темнее или ярче подсветки других приборов, можно изменить параметр Local gain (Локальное увеличение/уменьшение), чтобы сделать просмотр экрана VesselView более удобным при различных условиях освещения.

### «Pop-ups» (Всплывающие экраны)

Всплывающие окна с информацией о состоянии наклона можно включить или выключить, установив или сняв галочку напротив параметра наклона.

Для всплывающих окон с информацией о состоянии наклона продолжительность отображения всплывающего окна на экране может быть установлена на две, пять или десять секунд.

### Единицы

Отдельные элементы можно настроить для отображения в разных единицах измерения. В следующей таблице показаны единицы измерения для каждого элемента.

Данные	Единицы измерения
Расстояние	морские мили, км или мили
Небольшое расстояние	футы, м или ярды
Скорость	узлы, км/ч или миль/ч
Скорость ветра	узлы, км/ч, миль/ч или м/с
Глубина	м, футы или «фа»
Высота над уровнем моря	м или футы
Исходный уровень высот	Геоид или WGS-84
Курс движения	°M или °T

Данные	Единицы измерения
Температура	°C или °F
Объем	л или галлоны
Экономия	Расстояние/объем, объем/расстояние, миль на галлон, г/миль, км/л или литр на 100 км
Давление	дюйм рт. ст., бар, фунт/кв. дюйм или кПа
Барометрическое давление	дюйм рт. ст., мбар или гПа

## Интерфейс

Настройки интерфейса определяют, как будет выглядеть экран VesselView.

Выделение параметра Home Screen приведет к отображению списка элементов. Чтобы элемент отображался на главном экране VesselView, установите галочку напротив этого элемента. Для отображения можно отметить галочкой не более четырех элементов.

Параметр System Panel (Системная панель) позволяет оператору выбирать до пяти элементов для заполнения системной панели, расположенной в левой части основного экрана. Перейдите в Settings>Preferences>Interface>System Panel (Настройки>Предпочтения>Интерфейс>Системная панель), чтобы выбрать отображаемые элементы. См. раздел Система.

## Предупредительная сигнализация

Настройка Alarms (Аварийные сигналы) позволяет оператору просматривать все существующие и предыдущие неисправности и аварийные сигналы, а также выбирать, какие неисправности будут отображаться в виде всплывающих окон на экране.

## История

VesselView архивирует все неисправности в списке неисправностей History (История). Функция очистки всех ошибок приводит к удалению истории неисправностей.

## Настройки

Параметр Settings (Параметры) включает в себя глубину воды и оставшееся топливо. Неисправности, которые могут быть настроены, включают в себя:

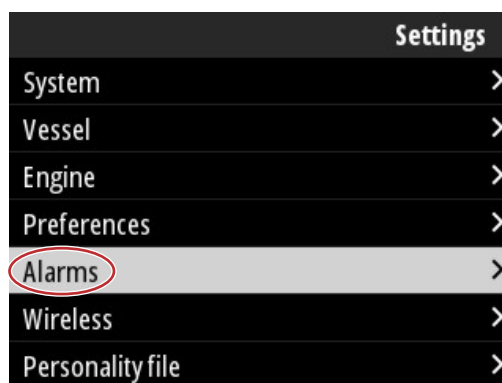
- мелководье,
- глубоководный участок,
- неправильная скорость относительно воды,
- низкий уровень топлива,
- высокий уровень топлива

Ошибки, связанные с глубиной воды и объемом топлива, могут быть изменены с точки зрения глубин или объемов, которые могут вызвать неисправности. Установка галочки напротив параметра Enable (Включить) активирует ошибки и выводит на экран в виде активных всплывающих окон. Снимите галочку напротив параметра Enable (Включить), чтобы предотвратить появление всплывающих ошибок в VesselView.

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.

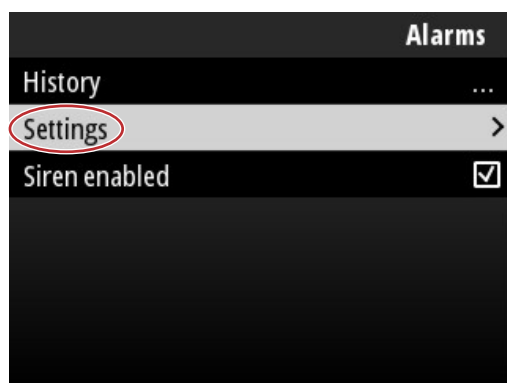
Эти типы неисправностей не меняют цвет вкладки Mercury на красный. Вместо этого верхняя строка заголовка меняет цвет на красный и помечается международным предупреждающим символом.

В меню Settings (Настройки) выберите параметр Alarms (Аварийные сигналы).



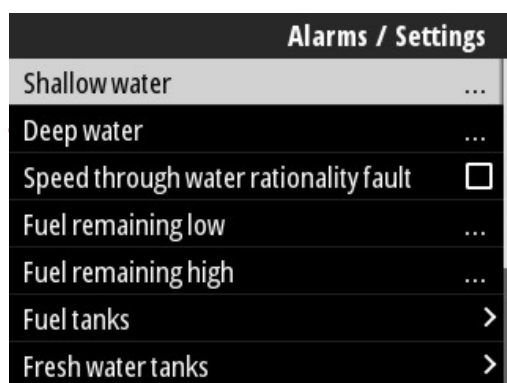
64920

Нажмите кнопку **Enter** (Ввод). Выберите параметр Settings (Настройки) на экране Alarms (Аварийные сигналы).



64921

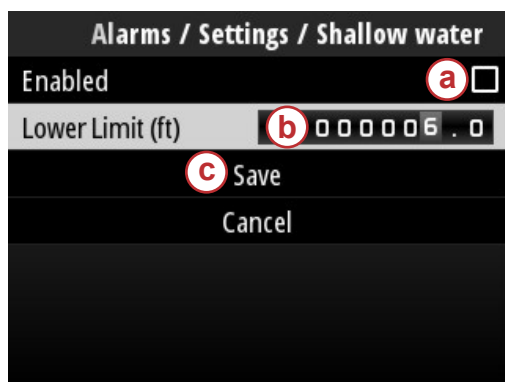
На экране Alarms/Settings (Аварийные сигналы/Настройки) имеется множество элементов, которые могут быть настроены оператором. Чтобы выбрать элемент, используйте кнопки со **стрелкой вверх** и **стрелкой вниз** для выделения элемента. После выделения желаемого элемента нажмите кнопку **Enter** (Ввод).



64922

На экране настроек элементов несколько полей:

- Enable (Включить) — позволяет устройству VesselView контролировать значение
- Data Value (Значение данных) — позволяет увеличить или уменьшить значение, которое вызывает ошибку
- Save (Сохранить) — сохраняет любые изменения



64923

- a** - Включить
- b** - Значение данных
- c** - Сохранить

### Включение сирены

Параметр Siren Enabled (Включение сирены) активирует звуковой сигнал в VesselView, чтобы сопровождать всплывающее окно на экране. Снятие этой галочки отключит звуковой сигнал для всплывающих окон.

### Беспроводной режим

Настройка Wireless (Беспроводное соединение) позволяет оператору подключать устройство VesselView к Интернету через ключ для беспроводной связи, который вставляется в порт USB на задней панели дисплея. См. раздел 4 «Обновление через соединение Wi-Fi».



## Personality File (Файл конфигурации)

Персонализированные настройки лодки включают в себя все параметры и предпочтения, установленные на устройстве VesselView. Персонализированные настройки можно сохранить на внутренней памяти или загрузить на внешнее устройство для использования на других лодках с одинаковыми общими характеристиками.

Импорт персонализированных настроек лодки выполняется путем вставки USB-накопителя в заднюю часть устройства и выбора файла персонализации.

Экспорт файла персонализации выполняется путем выбора функции экспорта и выбора места назначения для файла, либо на внутреннем хранилище, либо на USB-накопителе, подключенном к устройству VesselView.

Примечания:

# Раздел 4 - Процедура обновления программного обеспечения

## Оглавление

---

Проверка текущей версии программного обеспечения	Обновление через соединение Wi-Fi.....	54
.....	Обновление через USB-порт.....	59
Загрузка текущего программного обеспечения.....		54

---

## Проверка текущей версии программного обеспечения

Новейшее программное обеспечение для VesselView доступно для обычной загрузки с веб-сайта Mercury: <https://www.mercurymarine.com>. Чтобы узнать версию программного обеспечения в VesselView, включите VesselView. Если VesselView уже включен, перейдите в меню System Controls (Элементы управления системой). Выберите Settings>System>About (Настройки>Система>О программе), чтобы посмотреть текущую рабочую версию программного обеспечения VesselView.



65022

Текущая версия программного обеспечения и версия приложения

## 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 USB-накопитель емкостью 1 ГБ или больше. Убедитесь, что файл находится на уровне корневого каталога USB-накопителя. Корневой уровень диска – это самый верхний уровень, где файл не помещен в папку.



65024

## Обновление через соединение Wi-Fi

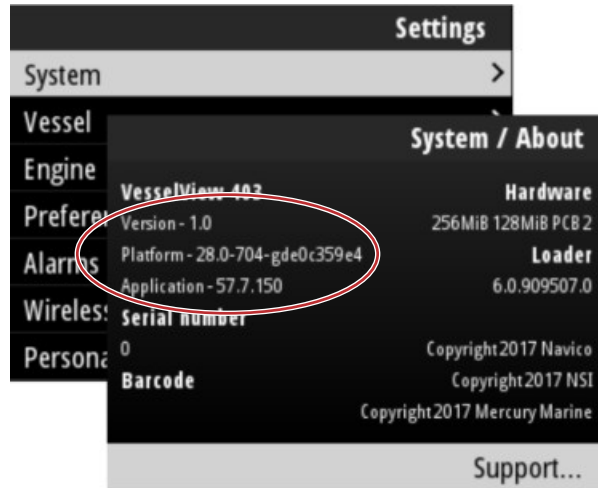


- a - Порт USB
- b - Крышка USB-порта
- c - Wi-Fi-ключ

65247

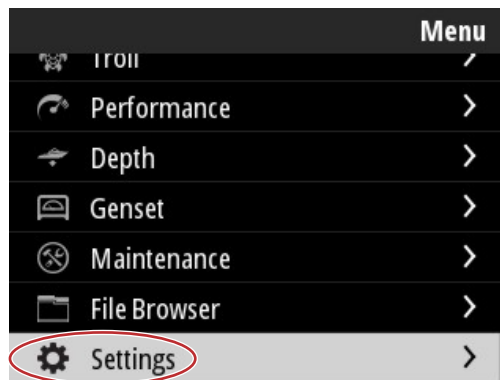
**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Беспроводное обновление VesselView осуществляется через Wi-Fi-ключ, вставленный в USB-порт. Чтобы использовать функцию беспроводной связи, ключ должен быть правильно вставлен в USB-порт.

Чтобы определить номера версий и приложений текущего программного обеспечения VesselView, перейдите в меню Settings (Настройки) и выделите и выберите параметр System (Система). Выделите и выберите параметр About (О программе), чтобы просмотреть информацию.



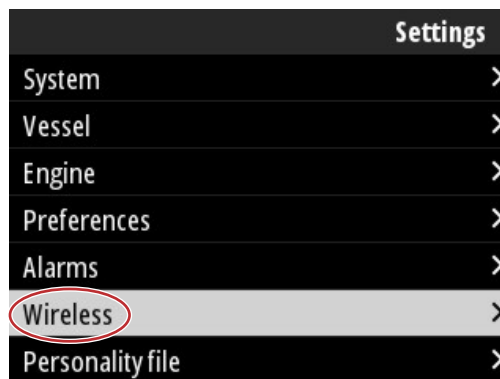
65263

Чтобы обновить программное обеспечение VesselView, перейдите в меню Settings (Настройки).



65250

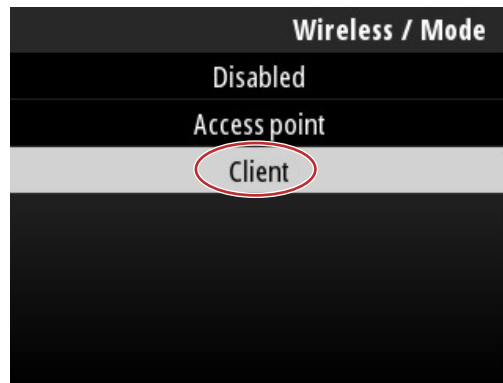
Выделите и выберите параметр Wireless (Беспроводное соединение).



65251

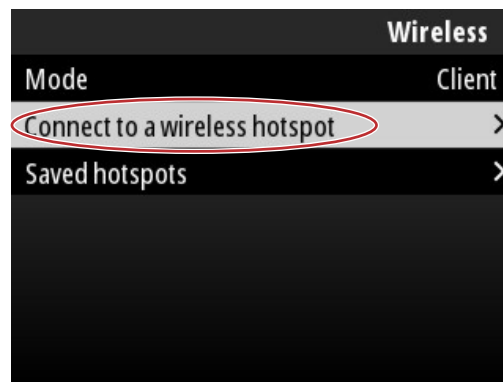
## Раздел 4 - Процедура обновления программного обеспечения

Для большинства операторов параметр Client (Клиент) может использоваться для подключения к источнику беспроводного Интернета.



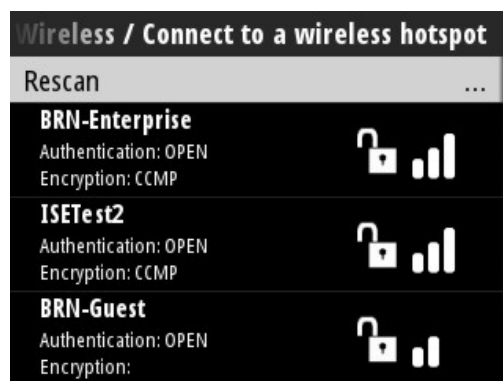
65253

Выберите параметр Connect to a wireless hotspot (Подключиться к беспроводной точке доступа).



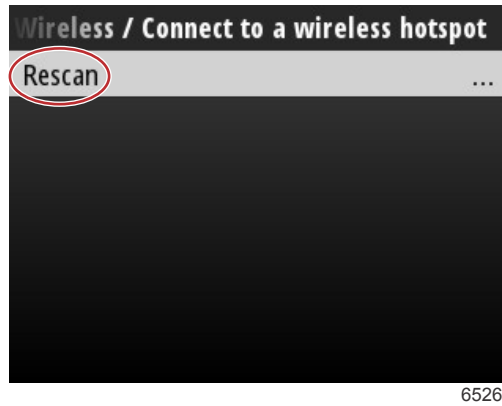
65254

Отобразится экран, показывающий все доступные беспроводные точки доступа. Используйте кнопки со **стрелкой вверх** или **стрелкой вниз**, чтобы выделить и выбрать желаемую точку доступа с помощью нажатия на кнопку **Enter** (Ввод).

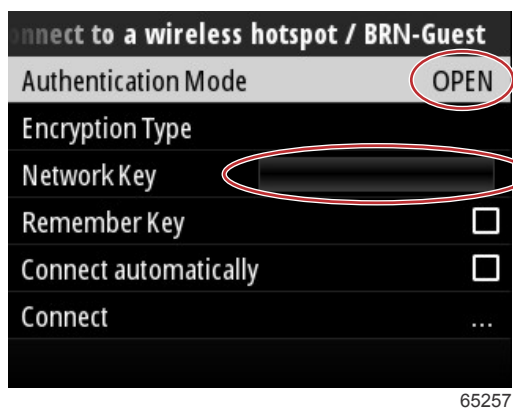


65256

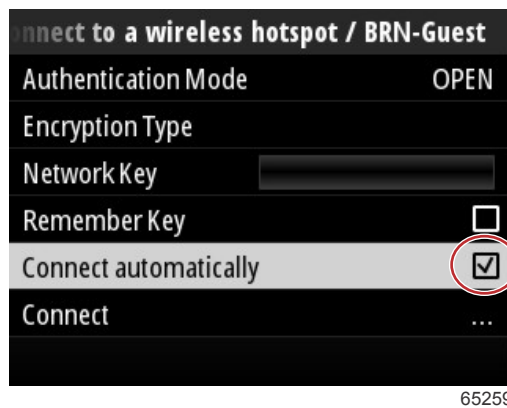
Если беспроводные точки доступа не обнаружены, выберите параметр Rescan (Повторное сканирование), чтобы начать новый запрос доступных параметров точки доступа в этой области.



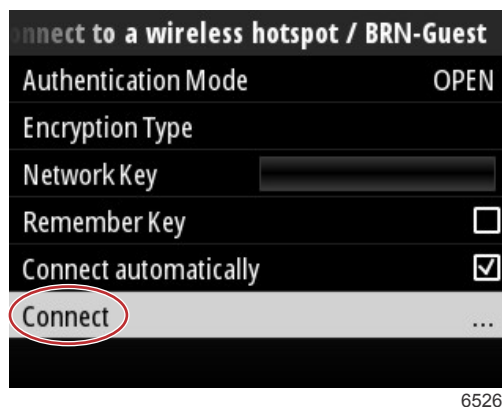
После выбора точки доступа оператору необходимо будет установить параметр Authentication Mode (Режим аутентификации) на OPEN (ОТКРЫТО) и ввести сетевой ключ или пароль, если соединение с точкой доступа установлено, для завершения соединения.



Выделите и установите галочку напротив параметра Connect automatically (Подключаться автоматически).



Выделите и выберите параметр Connect (Подключиться), нажав кнопку **Enter** (Ввод).

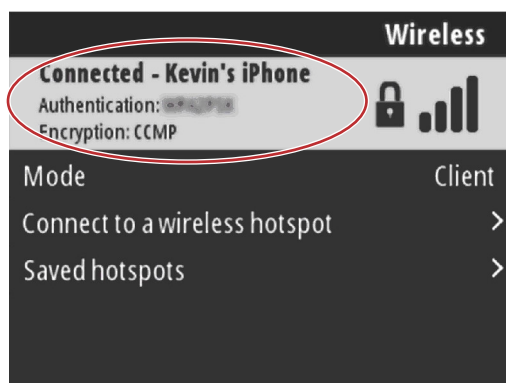


В верхней части экрана отобразится подключение. Для установления соединения может потребоваться до одной минуты.



65261

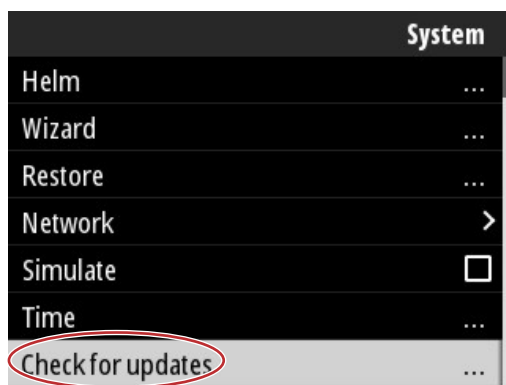
Когда беспроводное соединение установлено, в верхней части экрана отобразится информация о соединении.



65262

На экране настроек системы находится параметр Check for updates (Проверка обновлений). С помощью кнопки **стрелкой вниз** выделите параметр Check for updates (Проверка обновлений) и нажмите кнопку **Enter** (Ввод), чтобы запросить текущие программные файлы.

**ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ:** Убедитесь, что ключ Wi-Fi вставлен в устройство VesselView и имеется точка доступа.



65264



Если найдена более новая версия операционного ПО, VesselView предложит оператору загрузить файл или игнорировать обновление.



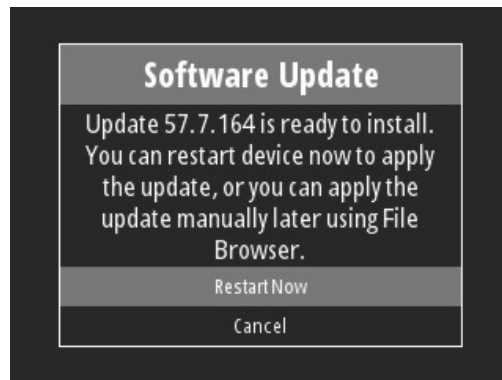
65686

После выбора параметра Download (Загрузка) появится экран загрузки, информирующий оператора о том, что файл находится в процессе передачи на VesselView.



65688

Когда загрузка обновления будет завершена, оператору будет сообщено, что файл готов к установке. Оператор может выделить и выбрать параметр Restart Now (Перезапустить сейчас), чтобы немедленно установить обновление или выделить и выбрать параметр Cancel (Отмена) и установить обновление позднее, перейдя в меню File Browser (Браузер файлов), где будет располагаться файл.

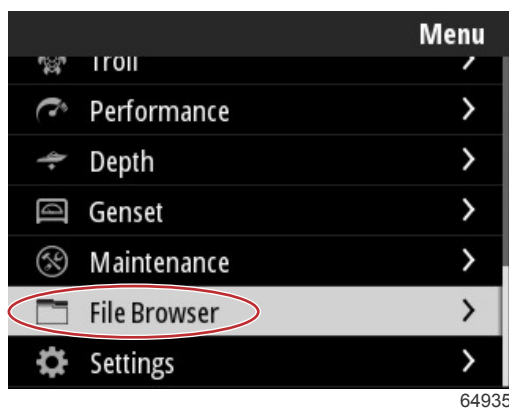


65689

## Обновление через USB-порт

1. Загрузите текущую версию программного обеспечения с веб-сайта Mercury. Скопируйте файл на USB-накопитель с достаточным объемом памяти.
2. Поверните ключ зажигания и убедитесь, что VesselView включен. Дождитесь завершения запуска VesselView.
3. Вставьте USB-накопитель в порт VesselView до упора.
4. Нажмите кнопку **меню** устройства VesselView, чтобы открыть экран главного меню.

5. Нажмите на кнопки со **стрелкой вверх** или **стрелкой вниз**, чтобы перейти к параметру File Browser (Браузер файлов).

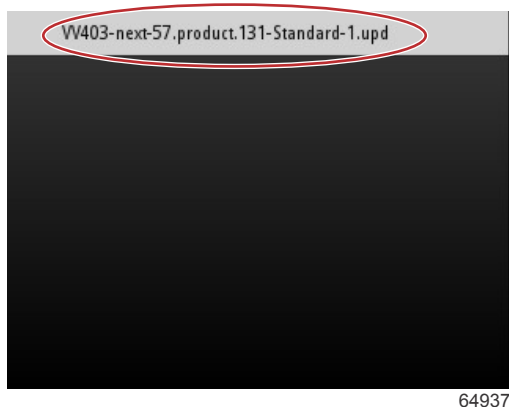


6. Из представленных параметров выберите USB Storage (Хранилище USB).



7. Выберите файл обновления, который был загружен на USB-накопитель. После выделения строки желаемого файла нажмите кнопку **Enter** (Ввод).

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Следующий рисунок предназначен для иллюстративных целей. Фактическое имя файла обновления будет отличаться.



8. VesselView предоставит оператору подсказки и консультативный экран. Не выключайте устройство во время процесса обновления. Подождите, пока индикатор выполнения покажет завершение обновления.
9. По завершении обновления появится предложение вынуть USB-устройство.



