



目录

章节 1 - 入门指南

符合标准声明.....	2	接线架构.....	4
标准.....	2	设备维护.....	4
测试报告.....	2	显示屏清洁.....	4
VesselView 概述.....	2	媒体插槽清洁.....	4
VesselView 403 前面板.....	3	电气连接.....	4
VesselView 403 后面板.....	3		

章节 2 - 初始屏幕和设置向导

启动画面.....	6	速度设置.....	8
设置向导 (Setup Wizard)	6	单位设置.....	11
概述.....	6	箱体设置 (Tank Setup)	11
导入配置.....	6	Active Trim (主动配平) 设置.....	13
发动机设置.....	7	完成设置向导.....	15
设备设置.....	8	数据源选择通知.....	15
已安装操纵杆.....	8	创建屏幕截图.....	16

章节 3 - 主菜单选择

概述.....	20	网络.....	40
放大数据屏幕.....	20	模拟.....	41
输入文本和数字.....	21	时间.....	42
主页 (Home)	21	检查更新 (Check for Updates)	42
主动配平 (Active Trim)	22	船只.....	43
Active Trim (主动配平) 简介.....	22	舵片.....	43
GPS.....	23	液箱.....	43
浅水运行.....	23	速度.....	44
拖船位置和主动配平.....	23	转向装置.....	44
配平配置文件概览.....	23	海水温度源.....	45
设置和配置.....	24	已安装操纵杆.....	45
燃油.....	25	发动机.....	45
蓄电池.....	26	发动机数量 (Number of Engines)	45
速度.....	26	发动机显示.....	45
配平/调节片 (Trim/Tabs)	26	发动机型号.....	45
系统.....	27	限制范围.....	46
智能牵引.....	29	受支持的数据.....	46
行程 (Trip)	30	巡航/智能牵引类型.....	46
液箱.....	31	Active Trim.....	46
故障历史记录 (Fault History)	31	首选项.....	46
转舵.....	33	按键音调 (Key Beeps)	46
性能.....	35	背光.....	46
深度 (Depth)	35	弹出框.....	46
发电机组 (Genset)	35	单位.....	46
维护.....	36	界面 (Interface)	47
文件浏览器 (File Browser)	37	报警.....	47
设置.....	39	历史.....	47
系统.....	39	设置.....	47
关于.....	39	警报器已启用 (Siren Enabled)	48
驾驶盘 (Helm)	39	无线 (Wireless)	48
向导 (Wizard)	40	个性化设置文件.....	48
恢复.....	40		

章节 4 - 软件更新程序

检查当前软件版本.....	52	下载当前软件.....	52
---------------	----	-------------	----

通过 Wi-Fi 连接进行更新.....	52	通过 USB 端口更新.....	57
----------------------	----	------------------	----

章节 1 - 入门指南



目录

符合标准声明.....	2	接线架构.....	4
标准	2	设备维护	4
测试报告	2	显示屏清洁	4
VesselView 概述.....	2	媒体插槽清洁	4
VesselView 403 前面板.....	3	电气连接	4
VesselView 403 后面板.....	3		

符合标准声明

水星海事公司声明，本文中涉及的下列产品符合欧盟 2014/30/EU 指令（电磁兼容性），以及澳大利亚无线电通信法案（电磁兼容性）第 182 条标准 2008，并满足所有适用于本产品的技术规范。
 已根据以上指令的附件 II，对产品进行了评估。

产品	Mercury Marine VesselView 403
----	-------------------------------

本产品已按以下标准进行了测试。

标准

标准	描述
EN 60945:2002 第 9 条和第 10 条	航海和无线电通信设备和系统 —— 一般要求 —— 测试方法和要求的测试结果

测试报告

实验室	报告编号
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1

本人，以下签名人，特此声明：上文说明的设备符合上述指令和 CE 标志的标准，适于在欧洲和澳大利亚销售。

授权代表	
地址	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939（水星海事，威斯康星州 54936-1939，丰迪拉克市，先锋路 W6250，邮箱 1939）
签名	水星海事公司总裁，John Pfeifer 
日期	10/01/2017

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

VesselView 概述

重要事项：VesselView 是一款多功能显示屏(MFD)，与 Mercury Marine Outboards、Mercury MerCruiser 及 Mercury Diesel 公司制造的产品相兼容。此外，VesselView 软件可安装在 Lowrance®和 Simrad®出产的兼容显示设备上。根据其具体接入的动力机组，本手册中介绍的某些功能可能会被禁用。

VesselView 是一个综合性船艇信息中心，最多可显示两台汽油发动机或柴油发动机的信息。可以持续监控和报告运行数据，包括水温和水深、吃水差状态、船速和转向角度，以及燃油、机油、水和废水箱的状态等详细信息。VesselView 可与船舶的全球定位系统（GPS）或其他 NMEA 兼容设备充分集成，提供最新的导航、速度以及到达目的地所需燃油量等信息。
 VesselView 是自动驾驶功能和操纵杆操作的显示扩展。所有这些驾驶功能均通过 Mercury Marine 自动驾驶控制局域网（CAN）轨迹板或操控杆驾驶控制装置来控制。VesselView 可以显示控制模式是处于活动状态还是待机状态；在船舶到达航点时，会显示弹出窗口，提示对转弯做出响应。额外的显示文本可以用来调整发动机和驱动器，获得最大效率。

显示器分辨率	320 x 240 – 高 x 宽
显示器类型	LED 背光式光学粘合全彩色透反型 TFT-LCD
显示器尺寸	104 mm (4.1 英寸)
显示器可视角度	170 度
工作温度	-25 °C 至 65 °C (-13 °F 至 149 °F)
存放工作温度	-40 °C 至 85 °C (-40 °F 至 185 °F)
防水等级	IPX7
产品宽度	118 mm (4.64 英寸)
产品深度	36.5 mm (1.43 英寸)
产品高度	115 mm (4.52 英寸)
产品重量	0.32 kg (0.7 磅)
功率消耗	2.2 W (最大)
电源	NMEA 2000®
NMEA 2000 负载等效数	4 个网络负载

VesselView 403 前面板

VesselView 403 配有五个按键，不带触摸屏功能。



64768

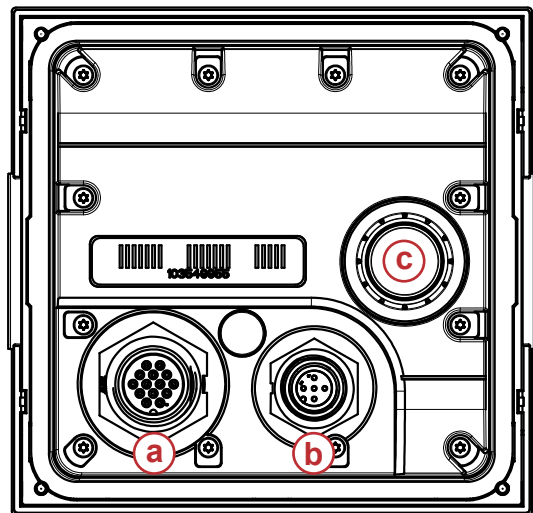
前面板控制按钮

- a- 菜单按钮
- b- 向下箭头按钮
- c- 输入按钮
- d- 向上箭头按钮
- e- 速度控制按钮

- 菜单按钮，可以访问 Mercury 菜单功能。
- 向下箭头按钮，向下导航屏幕选项或选择。
- 回车按钮，用于选择、选定、撤销或保存一项选择。
- 向上箭头按钮，向上导航屏幕选项或选择。
- 速度控制按钮，可以访问 VesselView 的速度控制功能。

VesselView 403 后面板

VesselView 后面板上的接线连接点可以用于连接 Mercury SmartCraft 网络通信电缆，并可用于设备通过 NMEA 2000 网络进行通信。还有一个 USB 端口，可用于使用 Wi-Fi 加密狗，以及连接便携式存储设备进行软件更新、上传船舶个性化文件，或下载屏幕截图。



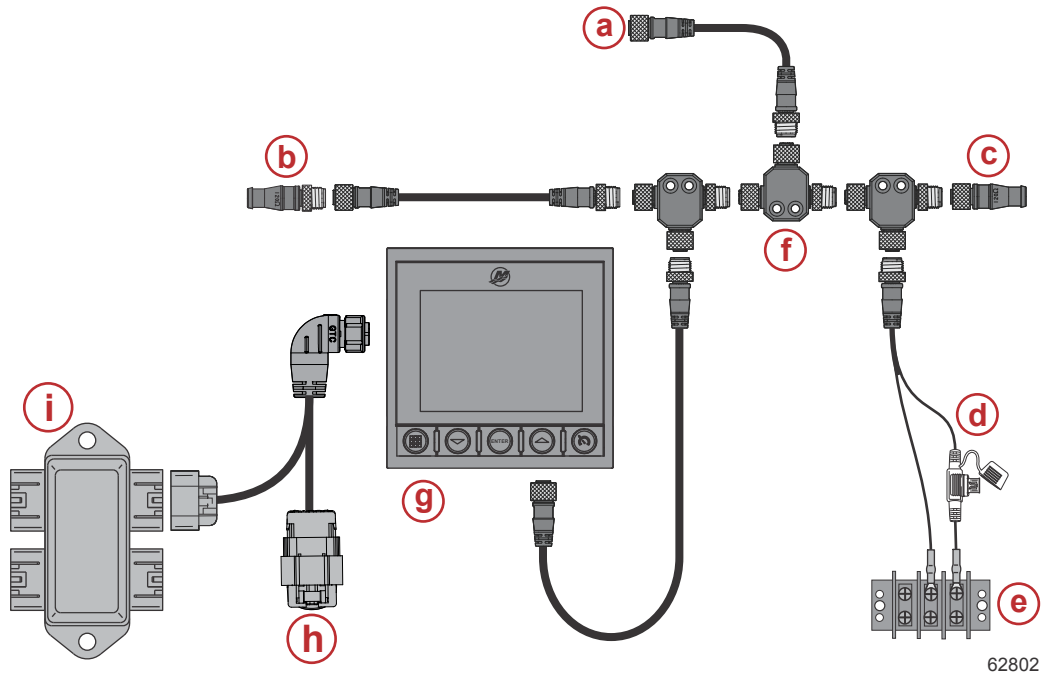
64773

后面板

- a- Mercury SmartCraft 连接点
- b- NMEA 2000 连接点
- c- USB 端口

接线架构

下图是 VesselView 整合到船舶通信网络中的典型接线架构。



- a- 可选择连接至海图标绘仪或多功能显示器
- b- 120 欧姆终端电阻，阳性
- c- 120 欧姆终端电阻，阴性
- d- NMEA® 2000 熔断电源
- e- 电源总线
- f- NMEA® 2000 T 形连接器
- g- VesselView 403
- h- 已安装风帽 —— 未使用
- i- 接线盒

设备维护

重要事项：装置停机时，建议安装随附的白色塑料遮阳罩，以达到防护效果。

显示屏清洁

建议定期清洁显示屏，防止积聚盐分和其他环境碎屑。使用干布或湿布时，结晶盐可能会划擦显示器涂层。确保布上吸有足够的淡水，可以溶解和去除盐沉积物。清洁时，请勿在屏幕上施加过大压力。若无法用布去除水痕，则以 50/50 的比例混合温水和异丙醇，用所得的溶液来清洁屏幕。切勿使用丙酮、矿物溶剂、松节油类溶剂或氨基清洁产品。强溶剂或清洁剂可能损坏防眩光涂层、塑料或橡胶按键。建议在不使用设备时安装遮阳罩，防止紫外线损坏塑料边框和橡胶按键。

媒体插槽清洁

应定期清理媒体端口帽区域，防止积聚结晶盐和其他碎片。

电气连接

应定期检查电气连接，防止积聚结晶盐和其他碎片。

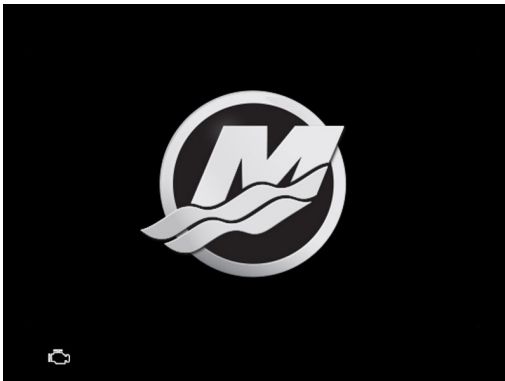
章节 2 - 初始屏幕和设置向导

目录

启动画面.....	6	速度设置.....	8
设置向导 (Setup Wizard)	6	单位设置.....	11
概述.....	6	箱体设置 (Tank Setup)	11
导入配置.....	6	Active Trim (主动配平) 设置.....	13
发动机设置.....	7	完成设置向导.....	15
设备设置.....	8	数据源选择通知.....	15
已安装操纵杆.....	8	创建屏幕截图.....	16

启动画面

启动后，VesselView 显示初始启动画面。下角处的发动机图像表示船舶上的发动机功率是排放控制的。



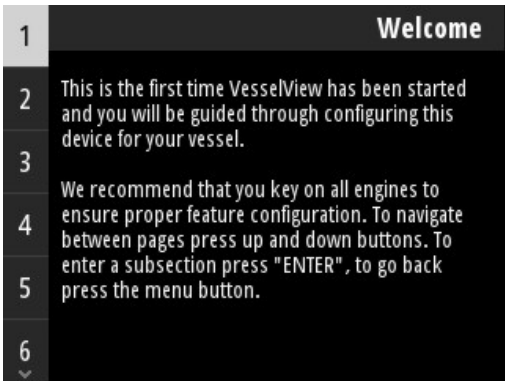
64808

启动画面

设置向导 (Setup Wizard)

概述

VesselView 设置向导引导您完成 VesselView 配置的最初几个步骤。按下**菜单 (Menu)** 按钮，可随时访问设置向导。在菜单屏幕上，使用**向下箭头**按钮导航到**设置 (Settings)** 选项。在设置菜单中，使用**向下箭头**导航到**系统 (System)** 选项并启动向导。在**欢迎 (Welcome)** 屏幕上，按**向下箭头**按钮开始设置向导。



64813

导入配置

设置向导首先询问操作员设备本地存储中是否有已保存的配置文件，或设备背面插入的 USB 存储设备上是否有加载的配置文件。如果用于该船舶的设置和首选项与已经用于创建配置文件的船舶相同，这将非常有帮助、并且节省设置时间。如果没有需要导入的文件，则按**向下箭头**按钮继续向导。如果需要导入配置，则使用文件浏览器菜单选项来查找配置文件。请参阅**第 3 节 —— 文件浏览器**。

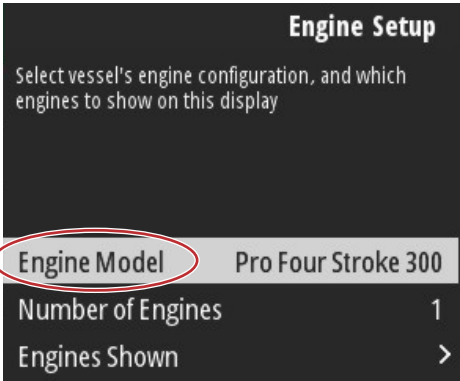


65795

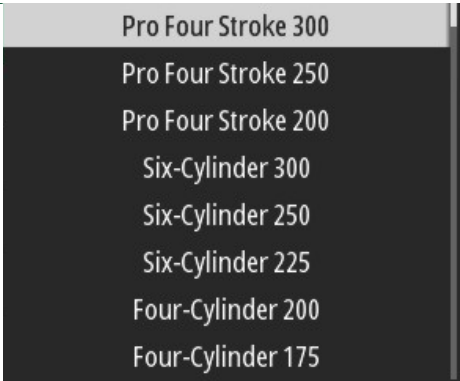
发动机设置

在设置向导的发动机设置部分，操作员可以选择发动机型号，船舶上的发动机数量，而且发动机数量最多是两台，这些会显示在具体的 VesselView 上。

注意： VesselView 403 只显示两台发动机的数据。如果船舶装备三台或更多的发动机，则需要另外的 VesselView 403 装置。按下回车按钮，调出发动机选择。使用箭头按钮在列表中上下导航。当高亮显示正确的发动机后，按下回车按钮。



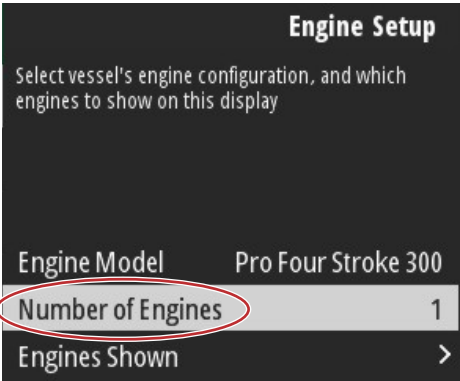
64814



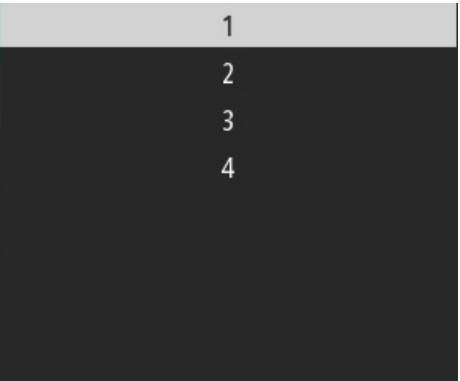
64815

发动机选择

按下回车按钮，调出发动机数量屏幕。使用向上和向下箭头按钮，选择船舶上正确的发动机数量。



64816

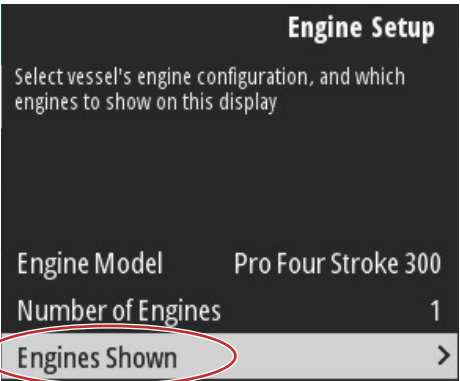


64817

发动机数量 (Number of Engines)

按下回车按钮，调出发动机显示选择屏幕。根据上一步中选择的发动机数量，仅显示出适当的选项。例如，如果选择了三台发动机，则会提供左舷 (Port)、右舷 (Starboard) 和中央 (Center) 的选项。使用箭头按钮高亮显示一个选项，然后按下回车按钮，激活在 VesselView 上显示的发动机复选框。在一套 VesselView 403 上，最多可以显示两台发动机。

完成向导的发动机设置部分后，按下菜单按钮返回到发动机设置屏幕。按向下箭头按钮，继续向导的下一步。



64819

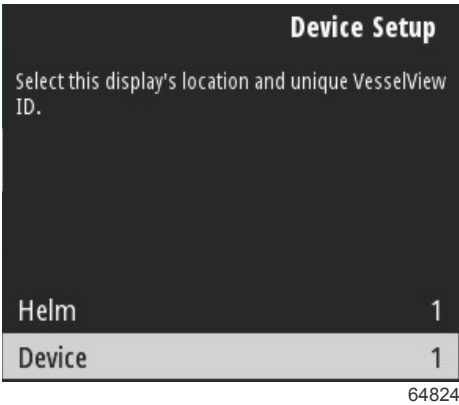
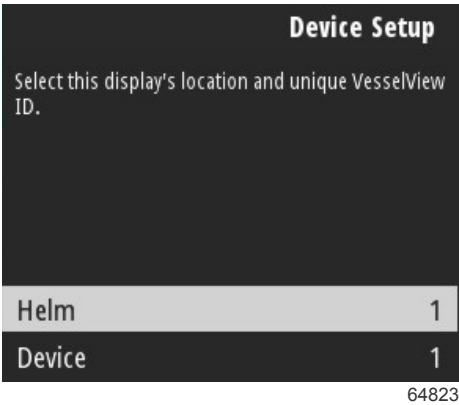


64820

发动机显示

设备设置

在设备设置 (Device Setup) 屏幕中，使用向上和向下箭头按钮以及回车按钮确认选择。如果使用多台 VesselView 设备，应确保为每台设备分配唯一的编号，以避免出现数据传输问题。驾驶盘编号应对应每台 VesselView 装置的位置。通常将主驾驶盘设置为 1 号，而将副驾驶盘设置为 2 号。按向下箭头按钮继续向导。



驾驶盘和设备设置

已安装操纵杆

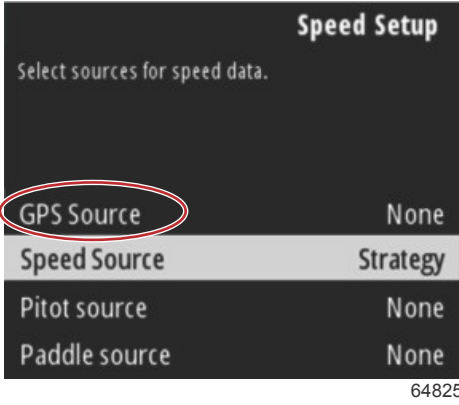
对于配备操纵杆驾驶的船舶，高亮显示并选择已安装操纵杆复选框选项。这可确保 VesselView 单元识别到由操纵杆启动的系统输入。



速度设置

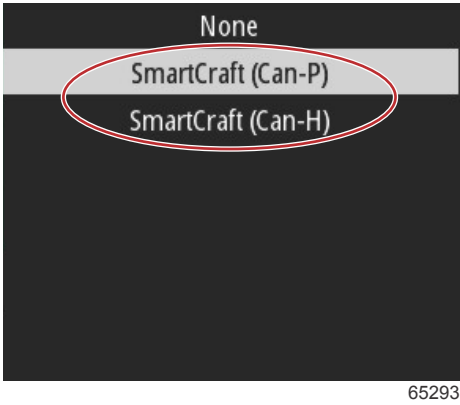
速度源决定如何获取速度数据。策略利用空速管和桨轮数据来确定船舶的速度。选择策略时 ,必须选择空速管和桨轮数据源发动机。GPS 利用来自 GPS 设备的数据来确定速度。选择 GPS 时，必须选择合适的网络总线作为 VesselView 的 GPS 数据源。

使用向上箭头和向下箭头按钮以及回车按钮，在速度设置屏幕上进行选择。
高亮显示并选择 GPS 源。

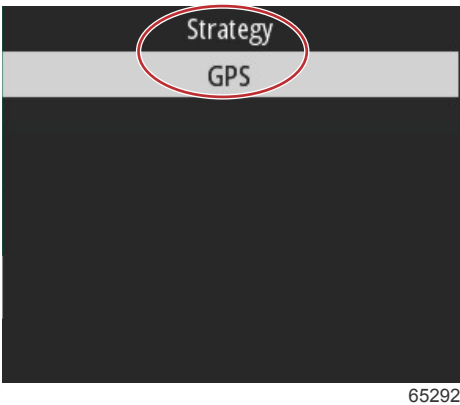


速度源选择

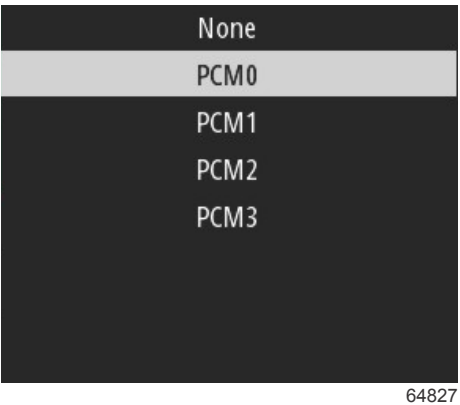
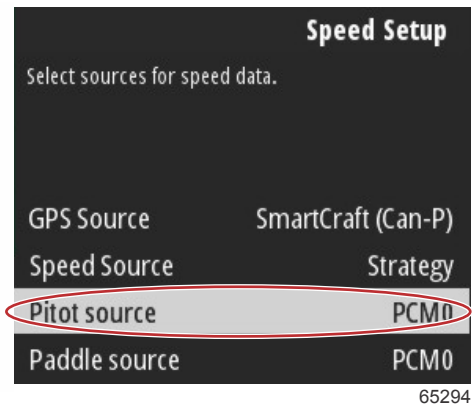
对于 GPS 速度数据，选择用来通过 SmartCraft 网络传输 GPS 数据的 CAN 总线。



高亮显示并选择速度源选项。

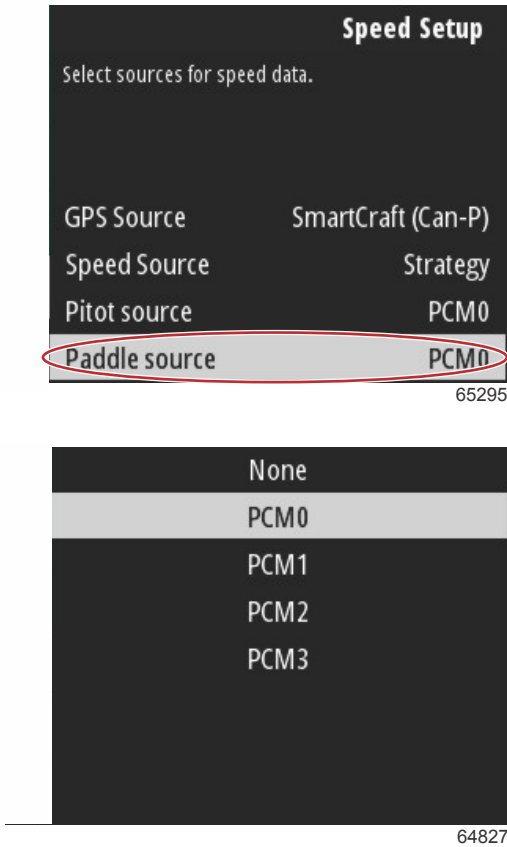


对于速度策略，高亮显示并选择空速管源选项，并选择报告空速管传感器数据的发动机 PCM。



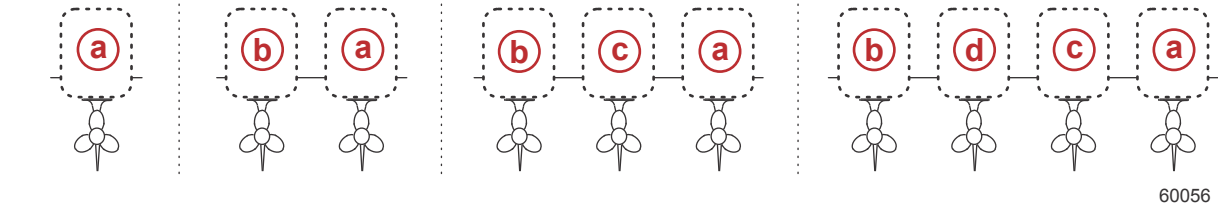
发动机位置选择

选择桨轮源选项，并选择报告桨轮发送器数据的发动机 PCM。



发动机位置选择

下图显示出多发动机船舶上的 PCM 位置。

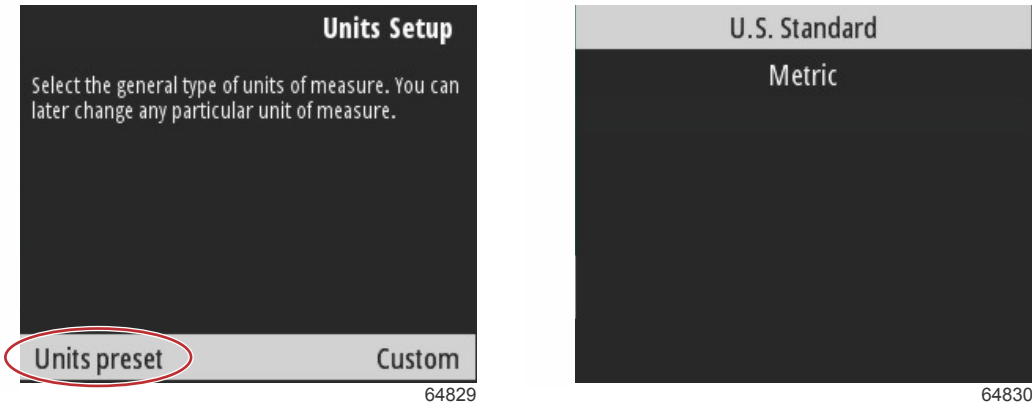


- a- PCM0 = 右舷外侧
- b- PCM1 = 左舷外侧
- c- PCM2 = 右舷内部或中心
- d- PCM3 = 左舷内部

在向导的速度设置（Speed Setup）部分中完成选择后，按向下箭头按钮，继续向导的下一步。

单位设置

VesselView 允许操作员选择显示的度量单位。使用向上箭头和向下箭头按钮以及回车按钮进行选择。



需要显示的度量单位

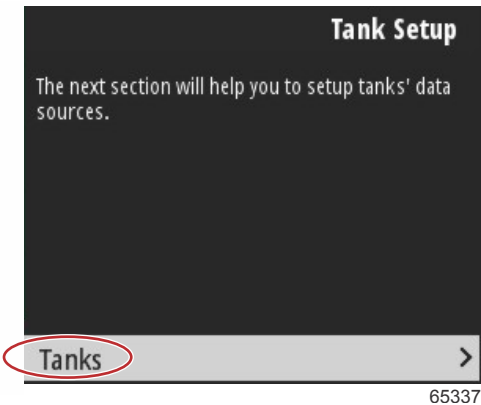
在单位设置 (Units Setup) 中完成选择后，按向下箭头按钮继续向导。

箱体设置 (Tank Setup)

重要事项： 在准备配置新箱体之前，应检查所有箱体传感器和发送器是否已正确连接到网络。

箱体设置允许操作员选择箱体类型、设置箱体容量并且命名箱体。

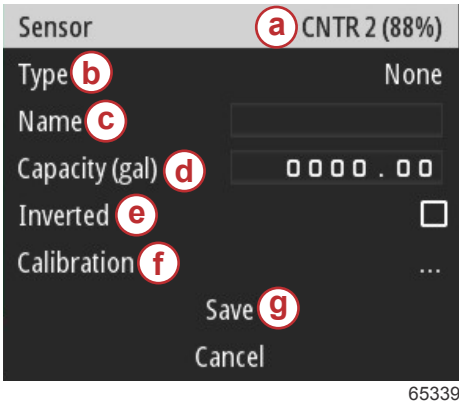
箱体高亮显示后，按下回车按钮继续操作。



高亮显示配置新箱体 (Configure new tank) 后，按下回车按钮。

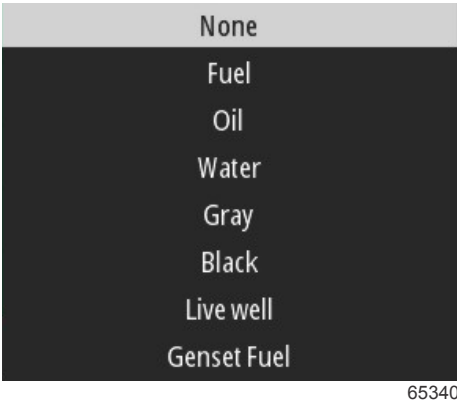


箱体配置屏幕包含 VesselView 显示准确箱体数据需要的所有信息。

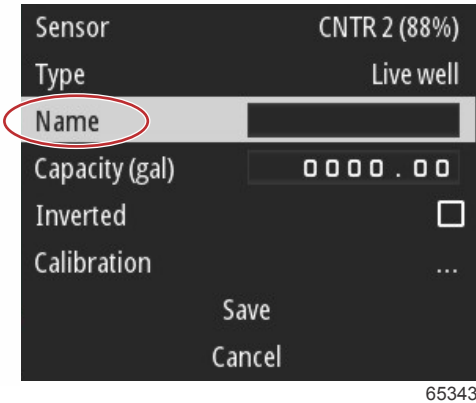


- 箱体配置屏幕**
- a- 检测到的箱体传感器
 - b- 箱体类型
 - c- 箱体名称
 - d- 箱体容量
 - e- 箱体读数转换
 - f- 箱体校准
 - g- 保存选项

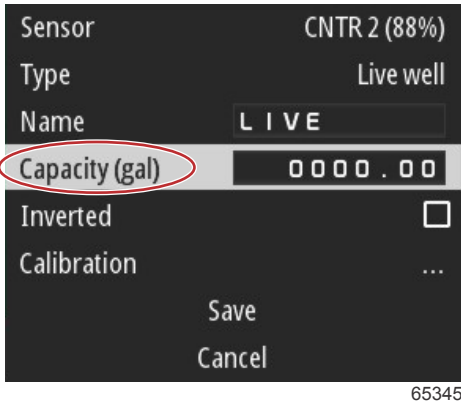
注意： 若箱体类型选择发电机组，则发电机组箱体的体积将不会添加到船舶推进燃料箱的总体积中。
 选择箱体类型时，请使用**向上箭头**和**向下箭头**按钮高亮显示所需的箱体类型。选择箱体类型后，按下**回车**按钮。



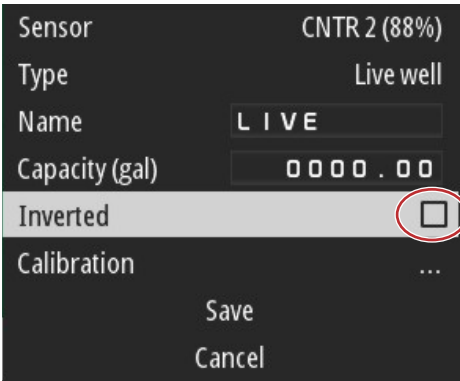
输入箱体名称。在名称字段中，最多可以输入九个字符。请参阅第 3 节 —— **输入文本和数字**。输入箱体名称后，按下**菜单**按钮继续下一步。



输入箱体的容量。使用上一步中的相同过程来完成输入。输入箱体的容量后，按下**菜单**按钮继续下一步。



VesselView 允许操作员可以转换被监测箱体的容量值。通过此选项可适应发送与传统标准发送器相反数据的某些液位信号发送器。标准的箱体液位信号发送器的电阻读数为 33-240 欧姆。读数为 240 欧姆时表示空箱体，读数为 33 欧姆时表示满箱体。反向箱体信号发送器的读数在 0-180 欧姆之间，0 表示满箱体，180 表示空箱体。



65347

执行箱体校准：在许多情况下，箱体需要校准，例如异型箱体、V 形底箱体、阶梯形箱体；船艇在水中时，还需要对箱体方位进行校准。浮子和发送器可能会向操作员发送不准确的数据，从而造成燃油和其他容量显示出现问题。箱体校准的最精确方式是使用已知容量的空箱体。先泵入四分之一的容量，然后记录浮子或发送器位置。继续重复此步骤三次，直到箱体加满。箱体校准使得操作员可以调整箱体从满到空的读数。

使用向上箭头和向下箭头按钮，高亮显示校准行。高亮显示一行后，按下回车按钮，更改百分比数据。按下菜单按钮，退出校准行。

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

当所有字段和选择均已配置完毕后，高亮显示保存（Save）选项，然后按下回车按钮，将箱体设置保存到 VesselView 中。

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

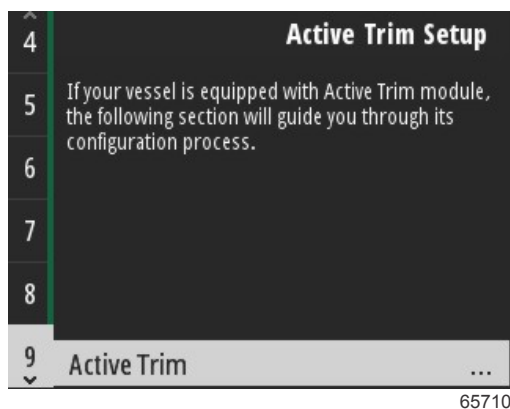
VesselView 返回到配置新箱体（Configure new tank）屏幕。如果没有更多箱体需要配置，则按下菜单按钮返回到向导菜单，然后按下向下箭头按钮继续向导。

Active Trim（主动配平）设置

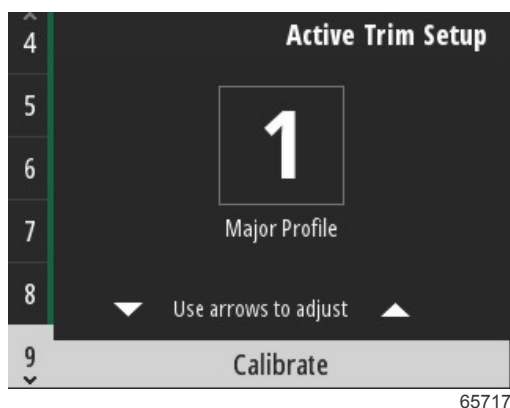
如果船舶上安装了 Mercury Marine 的主动配平（Active Trim），则可以使用 VesselView 显示器管理配平配置文件。主动配平键盘的功能不会受到影响。

VesselView 通过主动配平配置过程中的几个步骤引导操作员。按照屏幕上的所有指示和确认完成配置过程。

高亮显示主动配平选项后，按下回车按钮，开始设置过程。



使用向上箭头和向下箭头按钮，高亮显示一个主动配平的配置文件。数字越高，则在较低速度下，发动机或驱动配平越主动。主要配平的配置数据成为当前运行配置数据的平均值。可以在行进中调整当前运行配置数据，以微调船舶在水中的状态。为了确定您船舶的最佳主要配置文件，船舶应以巡航速度运行。高亮显示校准（Calibrate）选项后，按下回车按钮继续。



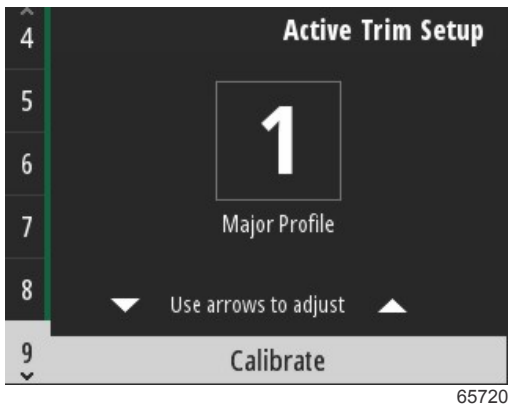
按照屏幕上的说明完成向下配平调整。按下回车按钮继续。



按照屏幕上的说明完成向上配平调整。按下回车按钮继续。



完成向上和向下配平调整后，VesselView 显示主要配置文件（Major Profile）屏幕。没有必要一一校准五个主要配平配置文件。向下配平调整和向上配平调整将配平读数应用到所有五个配置文件中。如需退出设置向导的主动配平部分，按下菜单按钮。



完成主动配平设置。

完成设置向导

如需完成设置向导过程，按下回车按钮。



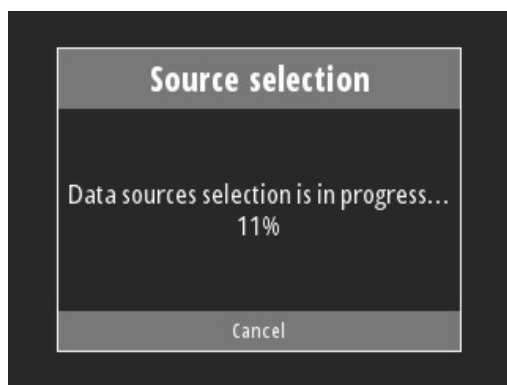
设置向导完成

数据源选择通知

完成设置向导后，会显示出数据源选择通知。按下回车按钮，选择开始（Start），则开始搜索船舶网络的过程，找到可识别的传感器和数据传输设备的发送器。



正在进行数据源选择。屏幕显示 0 到 100% 的进度。



65812

选择完成后，按下回车按钮继续。VesselView 屏幕返回到主数据显示模式。



65813

创建屏幕截图

VesselView 允许在实时操作期间创建屏幕图像。

重要事项：当注意力转移离开前方水面时，请务必加以小心。应确定行船路线上没有障碍物或其他船艇。

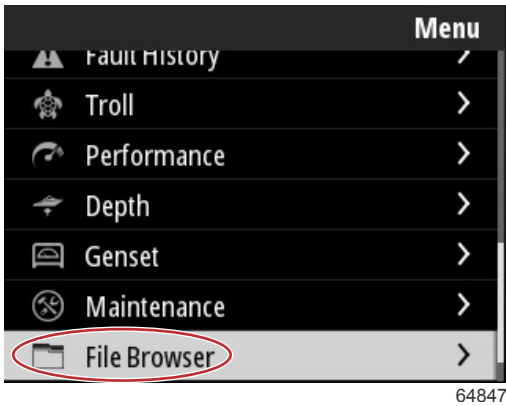
如需创建屏幕截图，则同时按下菜单和速度控制按钮。在屏幕底部短时显示出屏幕截图的文件名称。



64792

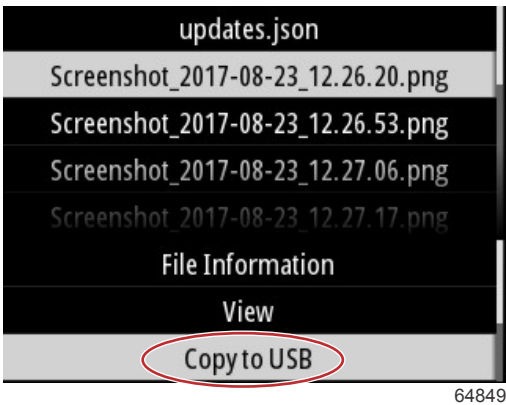
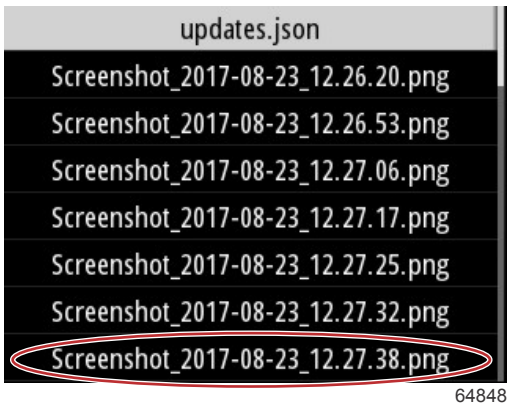
菜单和速度控制按钮

所有屏幕截图均位于主菜单中的**文件浏览器** (File Browser) 文件夹内。



一次可以选择一个屏幕截图进行查看、转移到 USB 或删除。

注意：查看复制到 USB (Copy to USB) 选项时，必须将正确格式化的 USB 驱动器插入到 VesselView 单元的背面。USB 连接位于设备后部的大护帽下面。



屏幕截图复制到 USB 驱动器

会显示出确认屏幕，通知操作员屏幕截图已成功复制到 USB 驱动器。按下回车按钮进行确认，然后返回到屏幕截图文件夹。



注意：

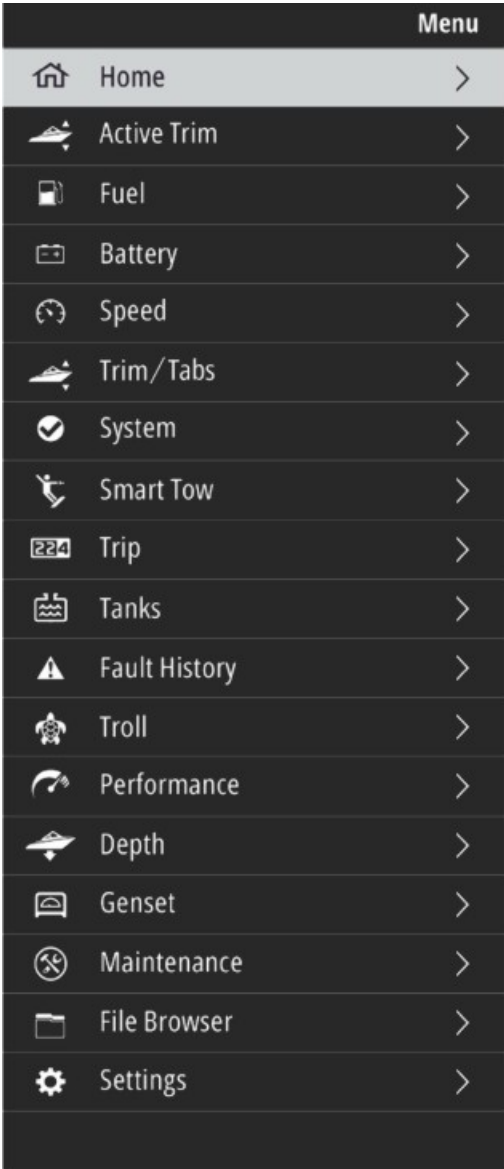
章节 3 - 主菜单选择

目录

概述.....	20	网络.....	40
放大数据屏幕.....	20	模拟.....	41
输入文本和数字.....	21	时间.....	42
主页 (Home).....	21	检查更新 (Check for Updates).....	42
主动配平 (Active Trim).....	22	船只.....	43
Active Trim (主动配平) 简介.....	22	舵片.....	43
GPS.....	23	液箱.....	43
浅水运行.....	23	速度.....	44
拖船位置和主动配平.....	23	转向装置.....	44
配平配置文件概览.....	23	海水温度源.....	45
设置和配置.....	24	已安装操纵杆.....	45
燃油.....	25	发动机.....	45
蓄电池.....	26	发动机数量 (Number of Engines).....	45
速度.....	26	发动机显示.....	45
配平/调节片 (Trim/Tabs).....	26	发动机型号.....	45
系统.....	27	限制范围.....	46
智能牵引.....	29	受支持的数据.....	46
行程 (Trip).....	30	巡航/智能牵引类型.....	46
液箱.....	31	Active Trim.....	46
故障历史记录 (Fault History).....	31	首选项.....	46
转舵.....	33	按键音调 (Key Beeps).....	46
性能.....	35	背光.....	46
深度 (Depth).....	35	弹出框.....	46
发电机组 (Genset).....	35	单位.....	46
维护.....	36	界面 (Interface).....	47
文件浏览器 (File Browser).....	37	报警.....	47
设置.....	39	历史.....	47
系统.....	39	设置.....	47
关于.....	39	警报器已启用 (Siren Enabled).....	48
驾驶盘 (Helm).....	39	无线 (Wireless).....	48
向导 (Wizard).....	40	个性化设置文件.....	48
恢复.....	40		

概述

按下**菜单**按钮，弹出主菜单屏幕。使用**向上箭头**和**向下箭头**按钮，导航并高亮显示所需的菜单项。
只要从主菜单屏幕进行选择，按下**菜单**按钮便会退出选择并返回到主菜单屏幕。



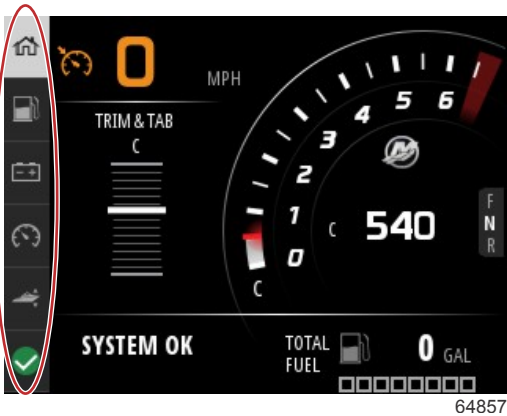
64976

放大数据屏幕

系统面板左侧有六个预设数据项。当船舶显示屏幕处于活动状态时，使用**向上箭头**和**向下箭头**则可以选择系统面板中的项目。选择六个预设中的任何一项后，则会全屏显示该选项的数据。六个面板分别是：

- 1. 主页 (Home)
- 2. 燃油
- 3. 蓄电池
- 4. 速度 (Speed)
- 5. 配平/调节片 (Trim/Tabs)
- 6. 系统 (System)

按**向上箭头**按钮，直到**主页**图标高亮显示，将 VesselView 返回到活动的显示屏幕。

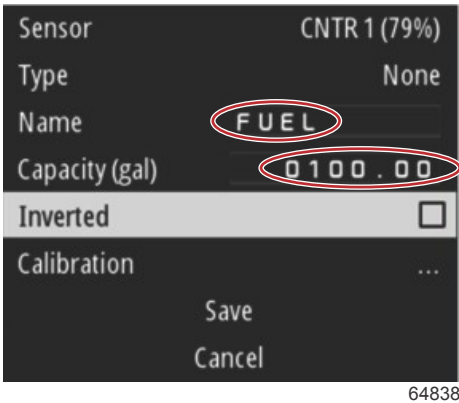


系统面板

通过按下**菜单**按钮并使用**向上箭头**或**向下箭头**，选择任何菜单项，可以访问其他放大的数据屏幕。根据船舶动力机组的具体情况，有些选项可能无法使用。

输入文本和数字

在活动字段中输入文本和数字，可以通过使用**向上箭头**按钮、**向下箭头**按钮、**回车**按钮和**菜单**按钮来完成。



活动字段

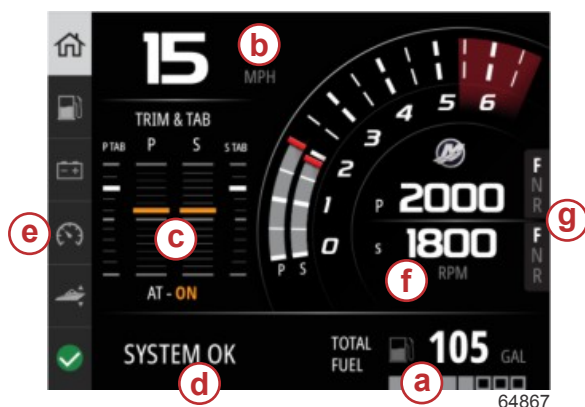
1. 使用**向上箭头**和**向下箭头**按钮，高亮显示所需的项目或字段。
2. 按下**回车**按钮，激活数据字段中的光标。
3. 再按一次**回车**按钮，高亮显示单个字符/数字的位置。
4. 使用**向上箭头**和**向下箭头**按钮，更改字符/数字。
5. 输入所需的字符/数字后，按下**回车**按钮，禁用字符/数字位置。
6. 按**向上箭头**按钮，进入下一个字符/数字位置。**向下箭头**按钮可用于返回到之前的字符/数字位置。
7. 当填写完成活动数据字段后，按下**菜单**按钮，以便使用**向上箭头**和**向下箭头**按钮在屏幕上导航到下一个字段、向上或向下。
8. 使用前面的说明列表来完成 VesselView 中各屏幕上的其他活动字段。
9. 在屏幕上填写完成所有字段后，选择**保存**，确保任何更改或添加保持不变。

主页 (Home)

VesselView 主页屏幕包含以下数据：

- 燃油
- 速度 (Speed)
- 配平图形和主动配平状态 (Trim graphs and Active Trim status)
- 系统状态 (System status)
- 自动驾驶仪状态 (Autopilot status)
- RPM

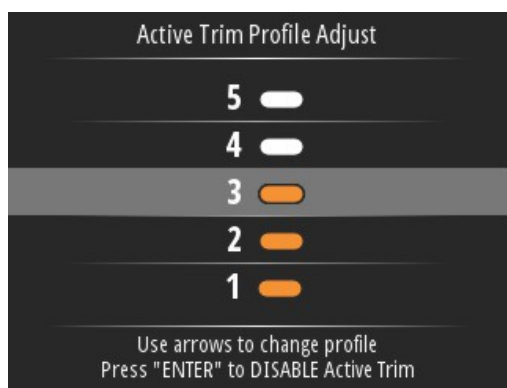
- 档位 (Gear position)



- a- 燃油
- b- 速度 (Speed)
- c- 配平图形和主动配平状态 (Trim graphs and Active Trim status)
- d- 系统状态 (System status)
- e- 系统面板项目 (System panel items)
- f- RPM
- g- 档位 (Gear position)

如需从任何数据级别或功能屏幕返回到主屏幕，请按下**菜单**按钮。根据您的具体嵌套级别，可能需要多次按下**菜单**按钮。通过导航到以下位置，可以自定义系统面板左侧显示的数据项：设置 (Settings) > 首选项 (Preferences) > 界面 (Interface) > 系统 (System)。最多可以选择五个数据项。

主动配平 (Active Trim)



65736

要运行 Active Trim (主动配平) 功能，您的船舶可能需要配置额外的硬件。有关所需硬件的信息，请联系您的授权 Mercury Marine 经销商。

Active Trim (主动配平) 简介

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

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

Active Trim 系统有四种工作模式：



61896

- 1.怠速速度**
保持现有配平位置。



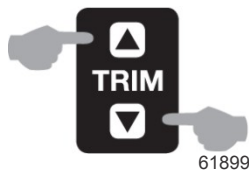
61897

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



61898

- 3.滑行速度**
根据 GPS 速度大幅度配平发动机或驱动器，以保持最有效的运行态度。



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

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

GPS

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

浅水运行

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

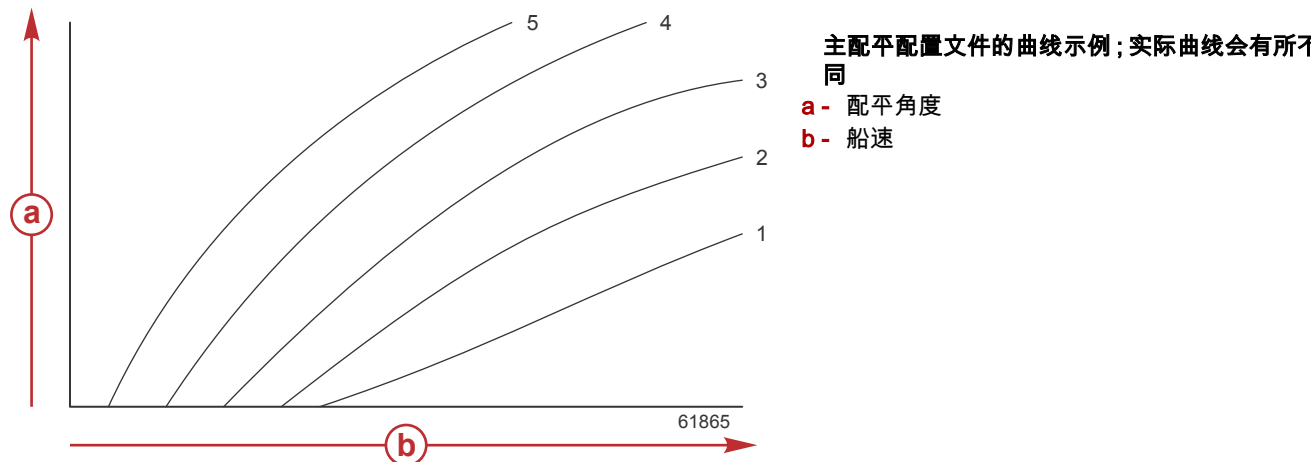
拖船位置和主动配平



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

配平配置文件概览

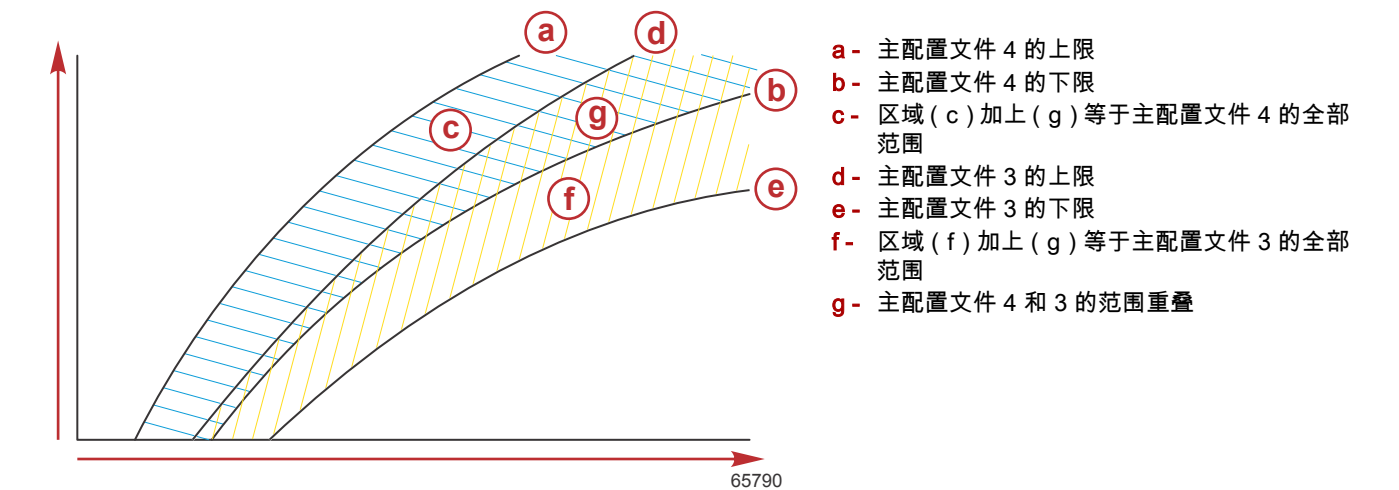
Active Trim (主动配平) 可配置成五个独特的主要配平配置文件中的任意一个。下图显示了这五个文件中配平角度与船舶速度之间关系曲线的差异。



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

所选主要配平配置文件的上限等于用户可调整的配平配置文件 5。下限则等于用户可调整的配平配置文件 1。

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

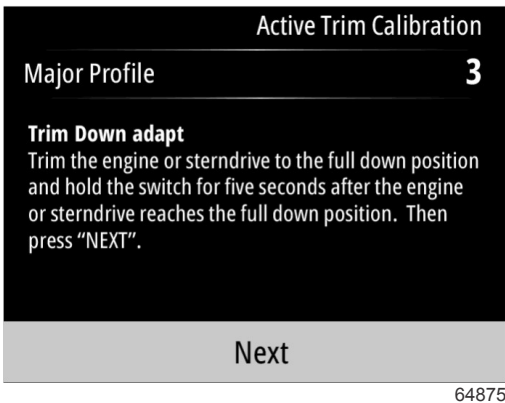
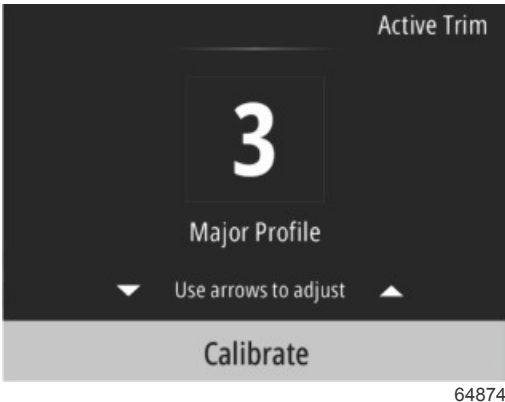


设置和配置

重要事项： 应为主动配平配置一个主要配置文件，以便操作员选择具有额外配平的可调整配置文件；避免选择会产生可调整配平配置文件 1 中的正常操作的主配置文件。这可确保操作员能够始终保持船头向下，处于正确的跃水位置，而不必手动调整发动机或驱动器。

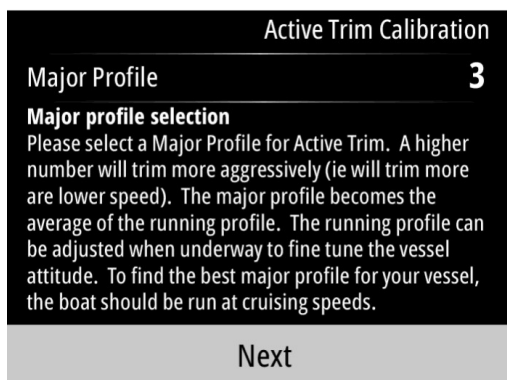
VesselView 将搜索网络查找 Vessel Control Module (船舶控制模块)。如果 Vessel Control Module (船舶控制模块) 不是最新软件，或者在网络上无法找到，Active Trim (主动配平) 设置将不允许操作员继续。

高亮显示校准 (Calibrate) 选项，然后按下回车按钮。按照屏幕上的指示执行校准过程中的每个步骤。在完成每个步骤之后，高亮显示下一个 (Next) 选项，以继续下一步。当所有步骤完成后，按下回车按钮，保存校准程序。

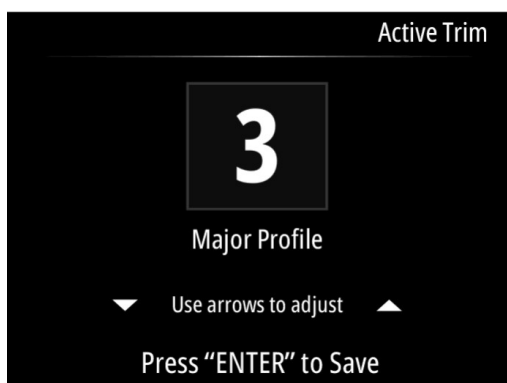




64876



64878

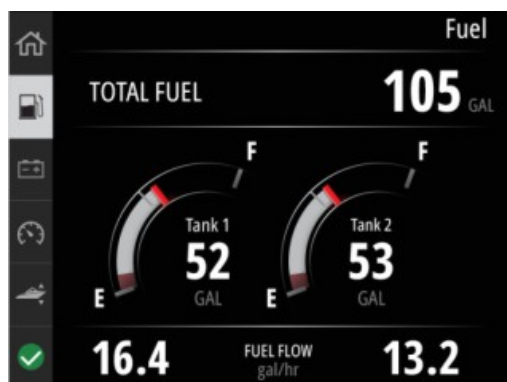


64879

燃油

VesselView 燃油 (Fuel) 屏幕显示燃油总量，具体依据通过油箱菜单或设置向导在油箱配置中输入的当前油箱数据。

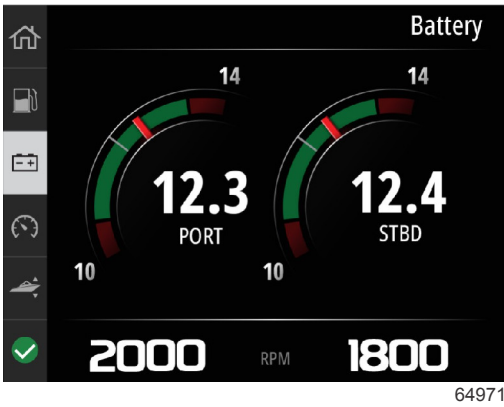
屏幕下半部分显示燃油流量、或每小时燃油消耗量。容量单位是在设置向导过程中选择的度量单位。通过导航到菜单 (Menu) > 设置 (Settings) > 首选项 (Preferences) > 单位 (Units)，可以随时更改度量单位。



64884

蓄电池

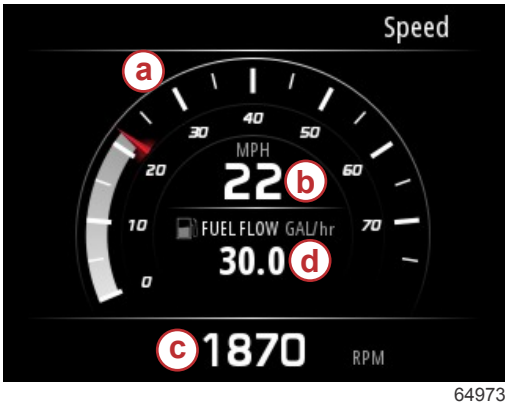
蓄电池 (Battery) 数据屏幕以数字值显示蓄电池电压，并在刻度盘式扫描仪表上显示红色指示器。
在屏幕下部显示出发动机 RPM。



蓄电池屏幕示例

速度

速度 (Speed) 数据屏幕包含扫描式速度刻度盘、数字速度值、RPM 值以及发动机燃油流率。

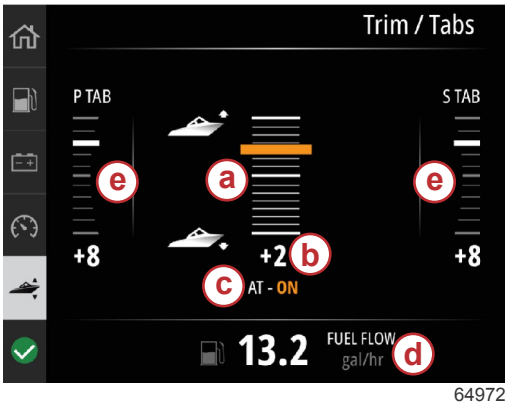


- a - 扫描式速度刻度盘
- b - 数字速度值
- c - RPM 值
- d - 燃油流率

配平/调节片 (Trim/Tabs)

以下数据显示在配平/调节片 (Trim/Tabs) 数据屏幕上：

- 配平示图
- 调节片示图
- 数字配平值
- 主动配平状态
- 燃油流率



- a - 配平示图
- b - 数字配平值
- c - 主动配平状态
- d - 燃油流率
- e - 调节片示图

系统

可对系统 (System) 屏幕自定义，最多可显示五个船舶和发动机数据项。发动机 RPM 则始终保留在屏幕上。

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

注意： 根据船舶动力机组的具体配置情况，并非所有的船舶和发动机数据选项均可用。
以下是可供选择的船舶和发动机数据列表。

- 冷却液压力
- 冷却液温度
- 增压压力
- 机油压力
- 发动机小时数
- 燃油流率
- 进气温度
- 油门百分比
- 负载百分比
- 变速箱机油温度
- 变速箱机油压力
- 已用总燃油量 —— 使用期限

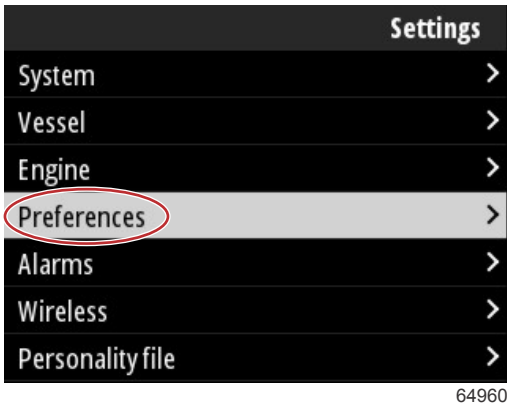
若要选择显示在系统 (System) 屏幕中的数据项，请导航到菜单 (Menu)。
在主菜单中，使用箭头按钮高亮显示设置 (Settings) 选项，然后按下回车按钮。

Menu	
Icon	Item
Icon	Performance
Icon	Depth
Icon	Genset
Icon	Maintenance
Icon	File Browser
Icon	Settings

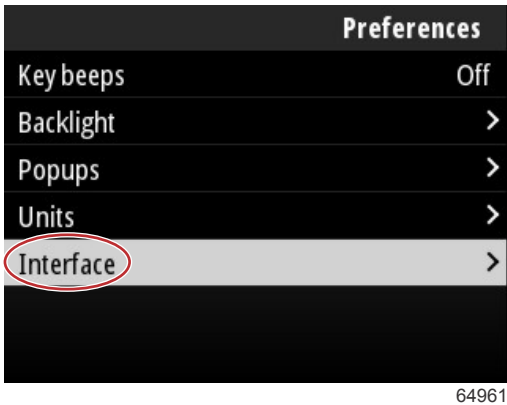
64959

章节 3 - 主菜单选择

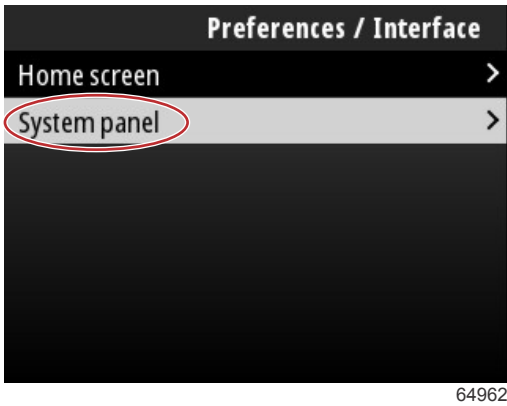
使用箭头按钮高亮显示首选项 (Preferences) 选项，然后按下回车按钮。



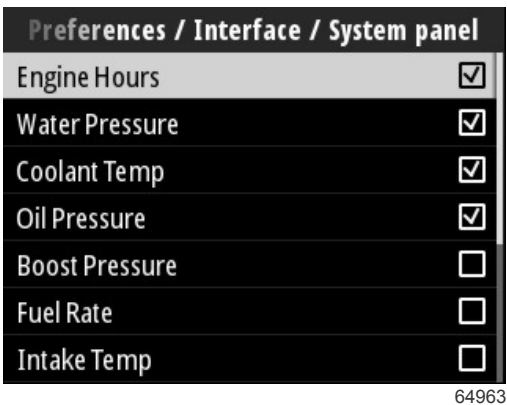
使用箭头按钮高亮显示界面 (Interface) 选项，然后按下回车按钮。



使用箭头按钮高亮显示系统 (System) 面板选项，然后按下回车按钮。



在系统面板屏幕上，有多个数据显示选项。使用箭头按钮高亮显示所需的数据选项。按下回车按钮，选中或取消选中某个选项。最多可以选择五个选项。



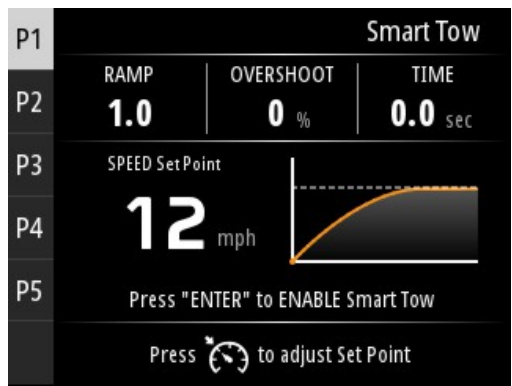
完成所有选择后，按下菜单按钮，导航离开系统 (System) 面板屏幕。系统屏幕现在则显示当前的选项。

智能牵引

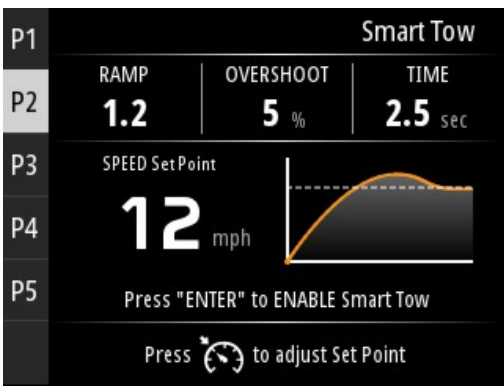
智能牵引 (Smart Tow) 是一款简单易用的程序，用于管理牵引滑水板、滑水轮胎或各种水上运动设备的加速度和目标速度。智能牵引可以免除加速问题的推测，例如启动速度过快、过多超速、减速以及匀速目标问题。选择配置文件，选择启用，将控制手柄切换为全油门，其余工作则由智能牵引完成。

智能牵引基于发动机转速，除非船舶上安装有 GPS 并连接到控制局域网。

智能牵引提供五个工厂预设启动配置文件，位于显示器左侧，依次为 P1 到 P5。使用向上箭头和向下箭头按钮，滚动并高亮显示配置文件。

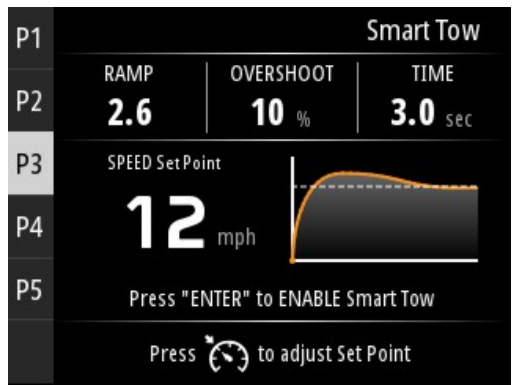


65036

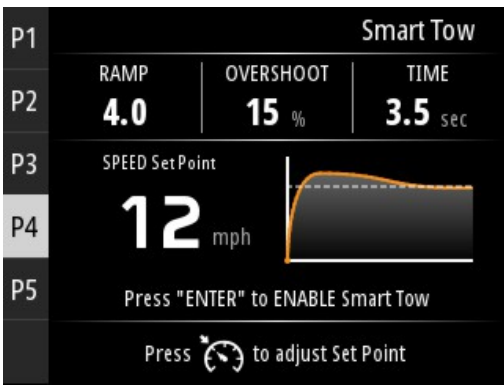


65037

配置文件 1 和 2

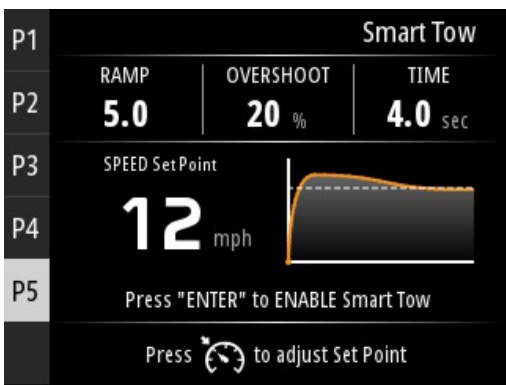


65038



65039

配置文件 3 和 4

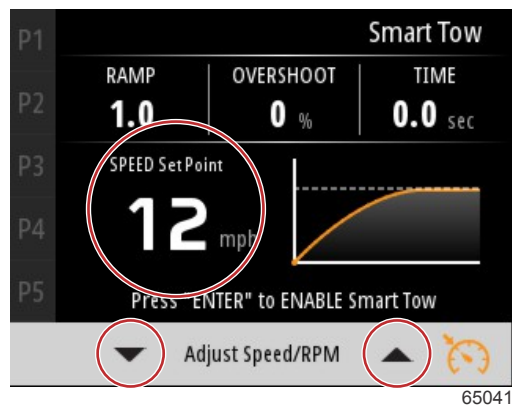


65040

配置文件 5

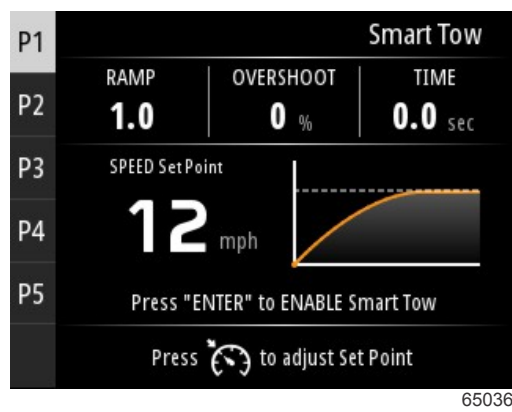
在智能牵引屏幕上，可以修改每个配置文件的设定值。船艇人员对水上运动设备的了解程度参差不齐时，更改设定值尤为有用。操作员可以为经验丰富的滑水者创建更加刺激的启动序列，为儿童或充气器材牵引创建较为温和的启动序列。

按下**速度控制**按钮，则会显示出用于调整设定值的**向上箭头**和**向下箭头**按钮图标。



设定值和调整指标

如需激活任何智能牵引启动配置文件，请按**下回车按钮**。

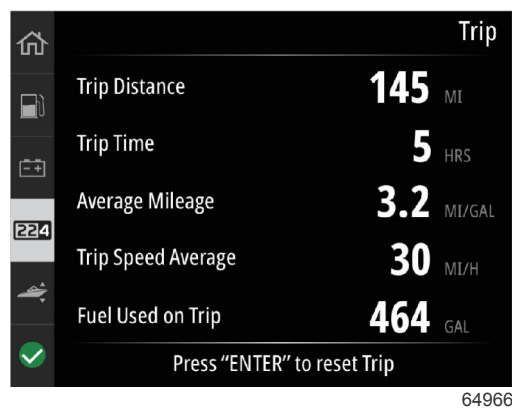


如需禁用智能牵引，请按**下回车按钮**。显示屏退出启动配置文件并返回到可以高亮显示并启动不同配置文件的位置。

行程 (Trip)

行程 (Trip) 数据屏幕显示以下项目：

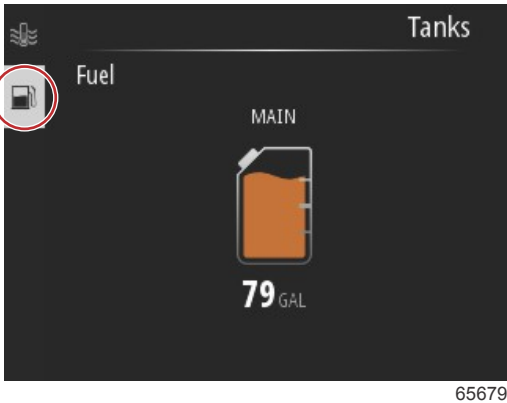
- 行驶距离
- 行驶时间
- 平均里程
- 行程平均时速
- 行程油耗
- 行程清零选项



按下**回车按钮**，重置行程 (Trip) 屏幕值。

液箱

箱体 (Tanks) 数据屏幕显示一个箱体的图像，箱体的彩色部分表示箱体的剩余容量。数字值显示在箱体图像下方。



如果船舶配置多个箱体，可使用向上箭头或向下箭头按钮高亮显示其他箱体。每个已配置的箱体由与箱体内容相关的图标表示。这些箱体图标位于屏幕左侧。



故障历史记录 (Fault History)

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

严重警报常常伴有 Mercury 发动机保护系统的响应 (可包括功率降低、最大转速降低情况或强制怠速状态)。所有严重故障都会给予操作员声音提示。严重故障时，警告喇叭会持续鸣笛六秒。

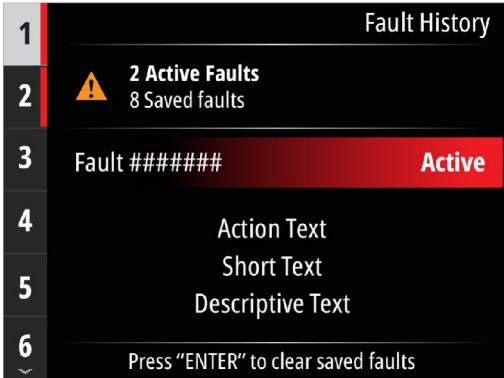
非严重警报的显示与严重警报相同，但警告喇叭仅发出 6 下短促的“哔哔”声。

故障弹出窗口使得操作员能够了解关于各个故障的更多信息。选择查看 (View) 选项，浏览更加详细的故障说明。



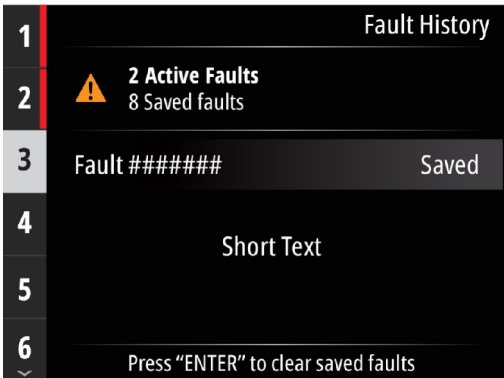
故障弹出窗口示例

如需清除活动故障，必须确定故障零件。检查、修理或更换故障零件。启动发动机，令 VesselView 完成系统启动扫描。如果船舶通过启动扫描，屏幕左侧的 Mercury 选项卡将显示为绿色。始终可以通过选择主菜单（Menu）屏幕，然后选择警报（Alarms）选项，查看警报历史记录。在此处可以查看故障历史记录。

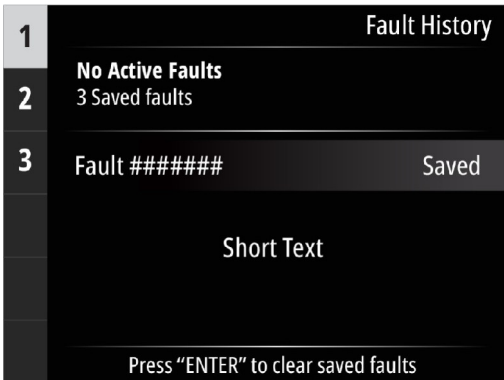


64911

故障历史记录屏幕示例



64912



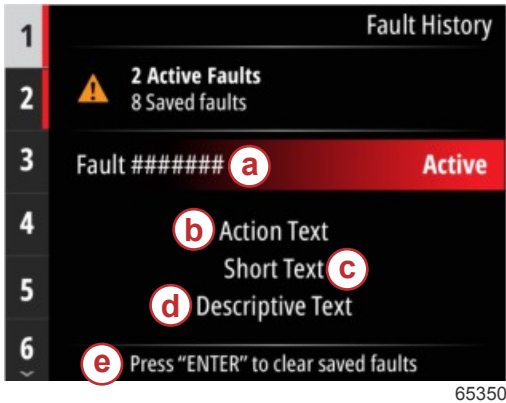
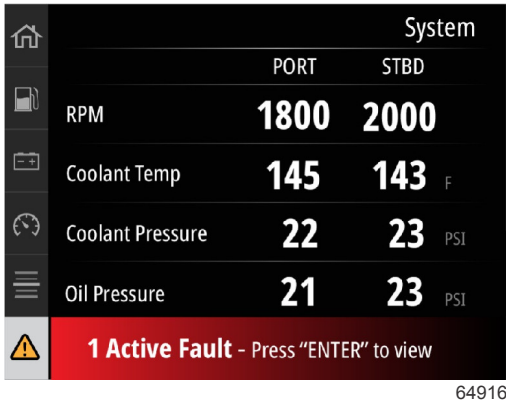
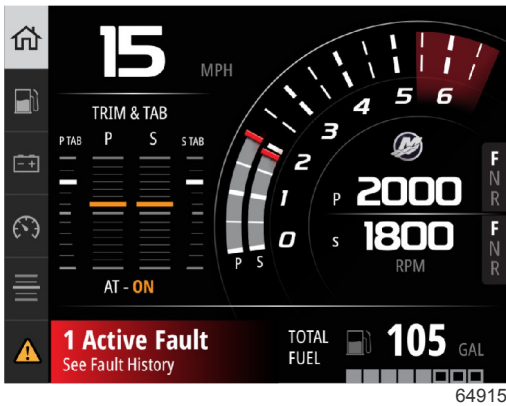
64913



64914

故障历史记录中没有故障

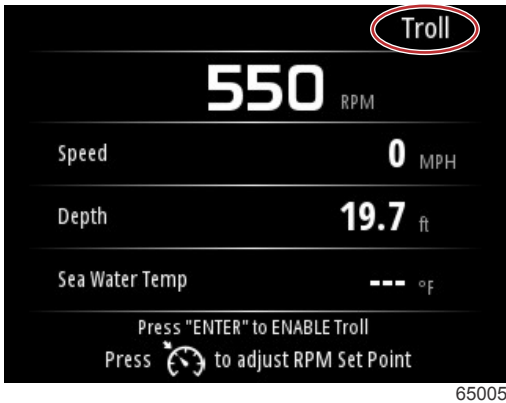
屏幕底部显示活动故障警报时，按下回车按钮，可查看故障信息。



- a - 故障代码
- b - 纠正措施文字说明
- c - 故障简要文字说明
- d - 故障说明文字
- e - 回车 —— 清除故障

转舵

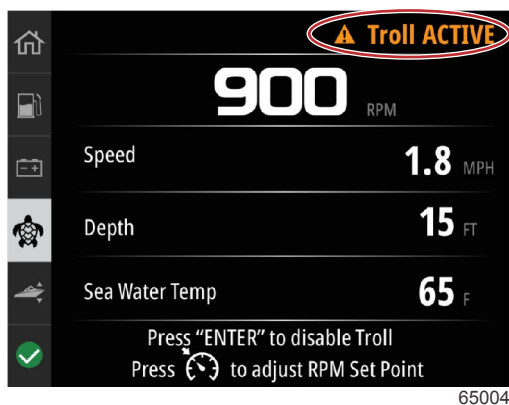
转舵速度 RPM 范围取决于船舶动力机组的具体配置情况。所有发动机或舷外机的最大转舵速度 RPM 是 1000 RPM。



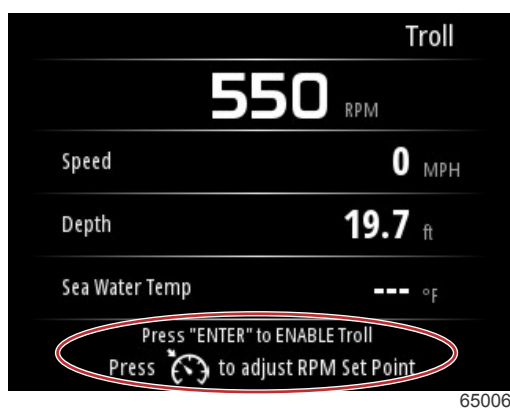
船舶必须在档上，油门必须为急速。如果船舶未能满足以上条件，警报图标和相应文字信息将指示操作员如何调出转舵速度控制。

选中所需的 RPM 后，按下回车按钮，启用转舵速度。这会启用转舵速度控制，发动机将升至设定 RPM。

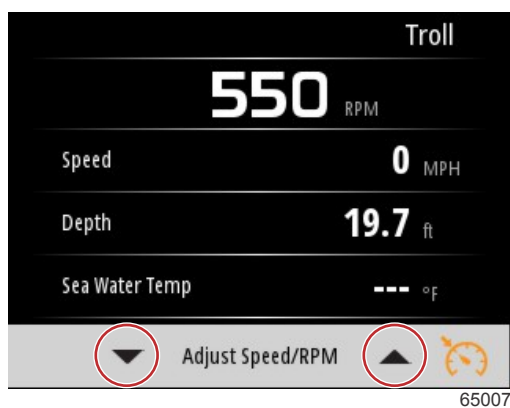
VesselView 屏幕顶部显示出警告标志和转速控制激活文本。



按照显示器底部的屏幕说明进行操作。按下回车按钮，可禁用转舵速度。按下速度控制按钮，可调整 RPM 设定值。

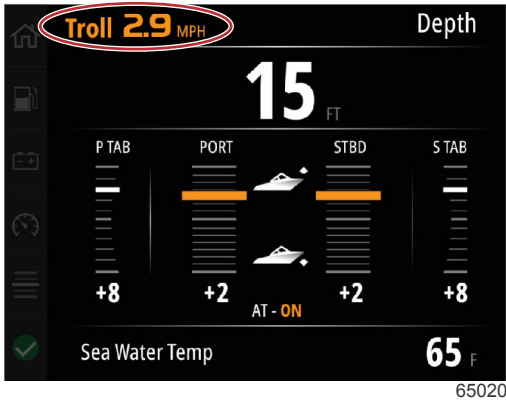


屏幕说明



RPM 调整按钮指示灯

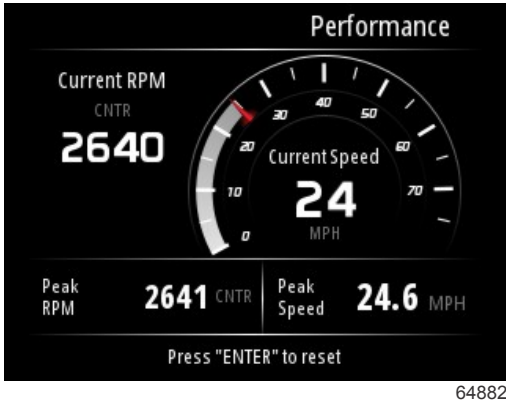
按下**速度控制**按钮，退出调节速度/ RPM (Adjust Speed/RPM) 窗口并返回到转舵速度 (Troll) 屏幕。如果转舵速度处于活动状态，则无法导航到其他屏幕。按下**回车**按钮，禁用转舵速度。



转舵速度显示为已激活

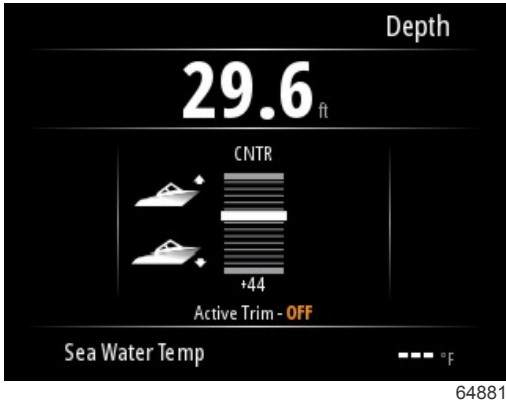
性能

性能 (Performance) 屏幕显示船艇的峰值速度、峰值 RPM、当前速度和当前 RPM，最多可显示两台发动机的参数。



深度 (Depth)

深度 (Depth) 屏幕显示水深，以及当前的配平位置和水温。

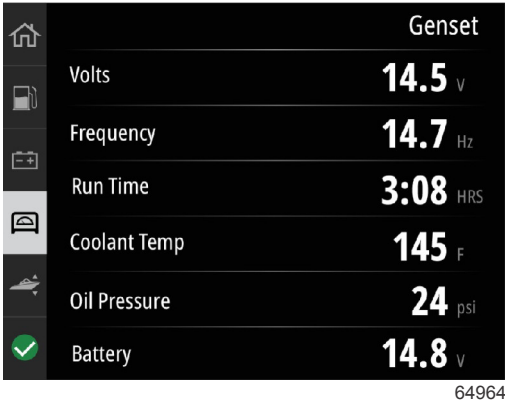


发电机组 (Genset)

发电机组 (Genset) 数据屏幕显示以下项目：

- 发电机组电压
- 发电机组频率
- 发电机组运行小时数
- 发电机组机油压力
- 发电机组冷却液温度
- 发电机组蓄电池电压

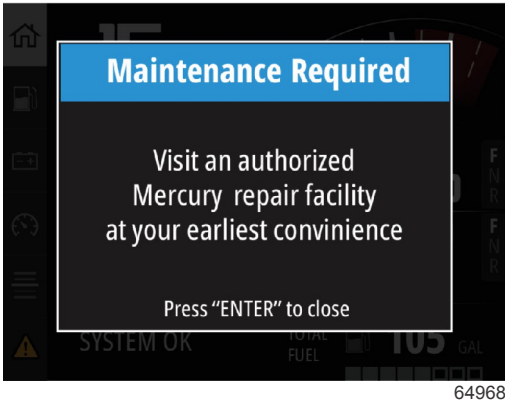
- 发电机组燃油 —— 如果在**油箱** (Tanks) 中定义为**发电机组油箱** (Genset tank) 的话



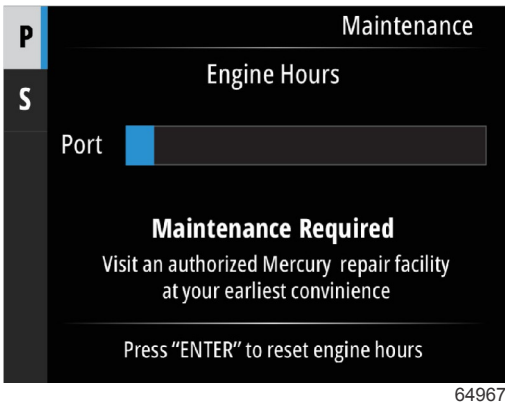
发电机组数据屏幕

维护

如果在系统扫描期间检测到维护提示，屏幕上会显示一个蓝色的弹出窗口。依据常识保护您的设备，定期检查发动机机油，最好在每次使用前均进行检查。

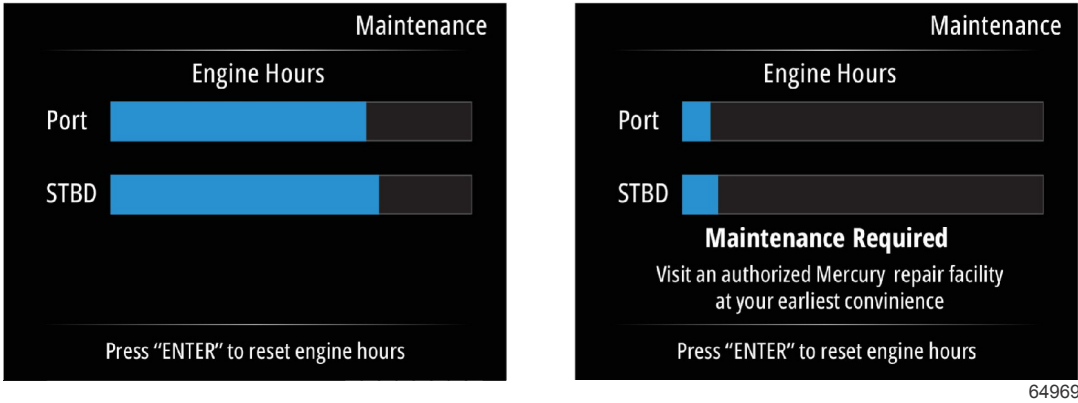


完全达到计划维护时间时，启动扫描之后则会弹出维护提醒。操作员可关闭弹出窗口，但是每次接通后均会显示该维护提醒。确认维护提醒将重置 VesselView 中的维护时间框架。用户可随时查看维护栏，检查时间剩余状态。您可以借此预约经销商（如果船主不自行维护的话）。



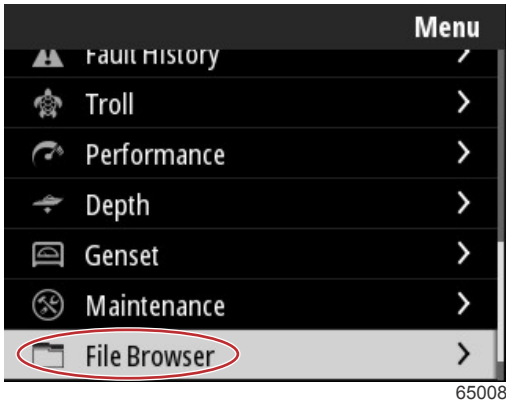
维护屏幕示例

状态栏中显示的蓝色越多，表示需要进行维护之前的时间越长。蓝条越短直至全部消失，表明需要尽快执行定期维护。在下图中，左侧是不需要维护的状态，右侧是需要维护的状态。

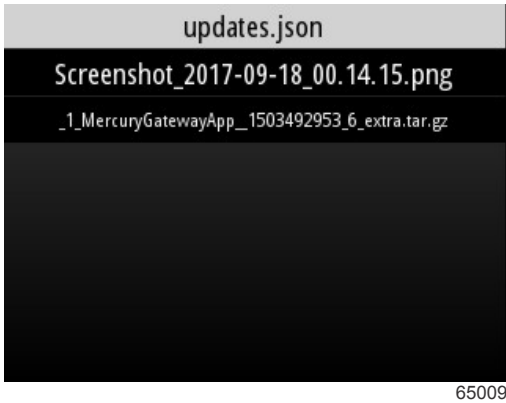


文件浏览器 (File Browser)

使用向上箭头和向下箭头按钮，高亮显示主菜单中的文件浏览器选项。

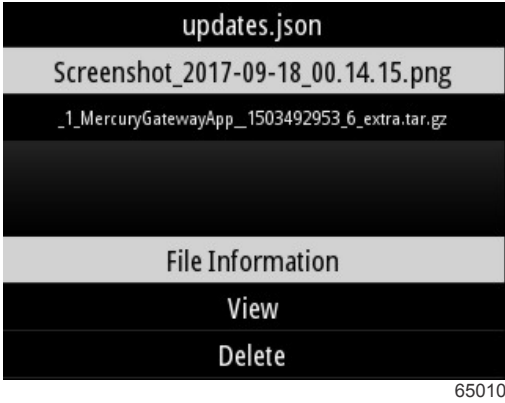


按下回车按钮，显示文件浏览器的内容。

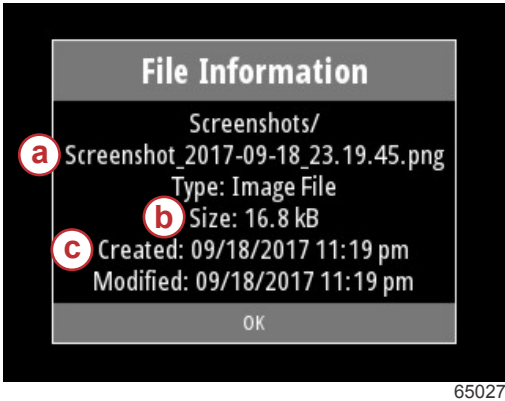


文件浏览器内容

其中包含查看文件信息（File Information）、查看文件或删除文件选项。

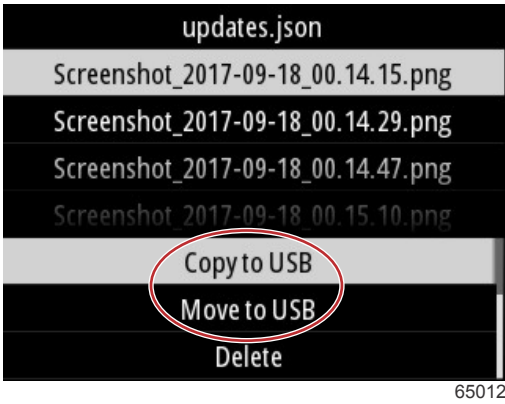


查看文件信息（File Information）则会显示文件的名称、文件的大小以及文件的创建日期和时间。

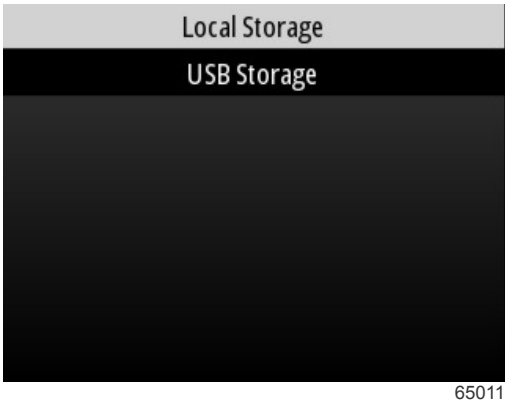


- a - 文件名称
- b - 文件大小
- c - 文件创建日期和时间

将 USB 驱动器插入到 VesselView 之后，会添加两个文件操作选项，即：复制到 USB 和移动到 USB。插入 USB 驱动器后，操作员可以选择访问 VesselView 本地存储器（Local Storage）或 USB 驱动器 USB 存储器（USB Storage）上的文件。



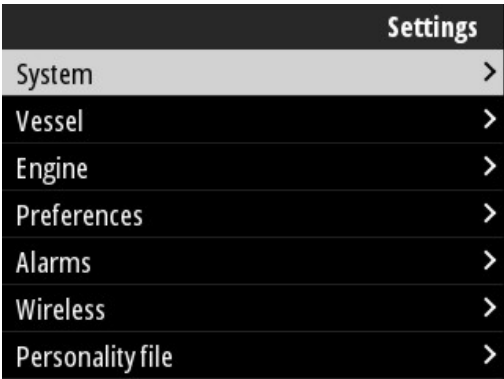
其他 USB 选项



本地和可移动的存储位置

设置

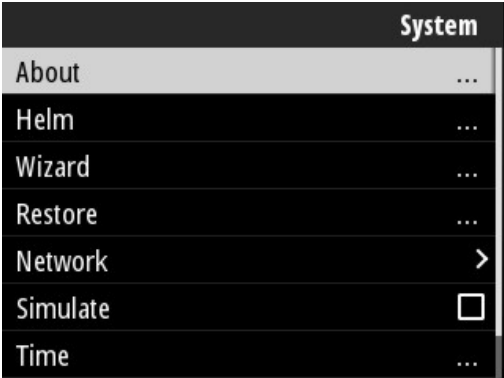
在设置 (Settings) 菜单中，有 7 个类别的选项可用于设置或更改 VesselView 上的显示数据。许多设置由设置向导 (Setup Wizard) 期间进行的选择所决定，但可随时更改这些选择，具体方法是，高亮显示一个类别，然后选择其中一个相关选项。



64983

系统

系统 (System) 设置中包括：关于 (About)、驾驶盘 (Helm)、向导 (Wizard)、恢复 (Restore)、网络 (Network)、模拟 (Simulate)、时间 (Time) 和检查更新 (Check for Updates)。



65351

关于

高亮显示关于 (About) 选项，然后按下回车按钮，则会显示一个屏幕，其中包含软件版本和应用程序版本、硬件容量、序列号和版权信息。

屏幕底部的支持... (Support...) 选项说明了如何对关于 (About) 屏幕进行屏幕截图的方法。屏幕截图详见第 2 节 —— 创建屏幕截图中的说明。



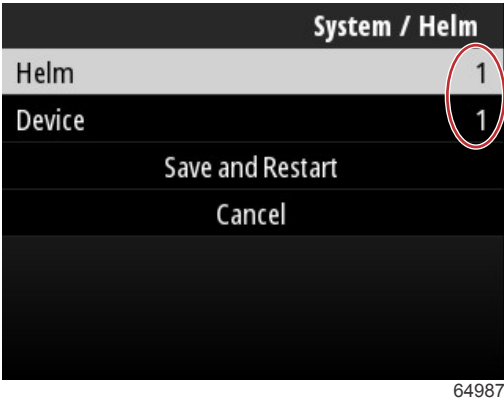
65022

当前软件版本和应用程序修订版本

驾驶盘 (Helm)

驾驶盘 (Helm) 选项允许操作员为 VesselView 设备以及所安装的驾驶盘分配一个位置识别号。当船舶上有多个驾驶盘时，该识别号码则具有重要作用。分配不同的识别号可以避免网络出现通信错误。

分配新识别号后，需要重新启动 VesselView。



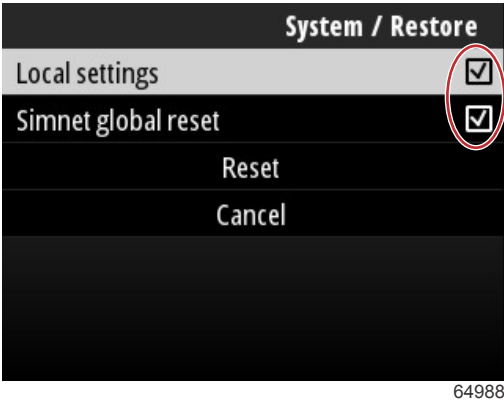
位置识别号

向导 (Wizard)

设置向导 (Wizard) 是一个多步骤的过程，在此过程中，操作员输入有关发动机和船舶的特定信息，使得 VesselView 可以正常工作。通常在 VesselView 第一次启动时，通过设置向导过程对操作员加以指导。可以随时对设置向导加以更改。按照说明和屏幕提示进行更改并完成设置向导。

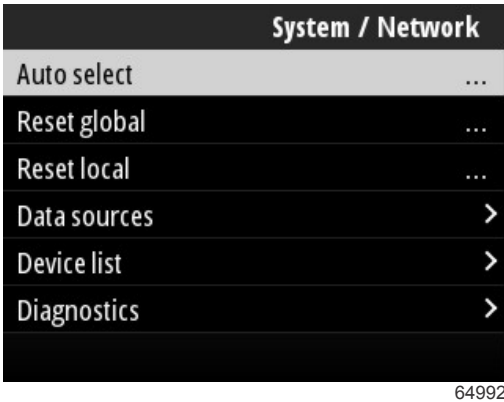
恢复

恢复(Restore)选项用于重置 VesselView 上的所有自定义设置。勾选本地(Local)设置选项 则仅恢复操作员在用 VesselView 设备上的设置。勾选 Simnet 全局重置 (Simnet global reset)，则重置所有 Simrad 和 Navico 设备，以及所有连接到 NMEA 2000 网络的 VesselView 设备。



网络

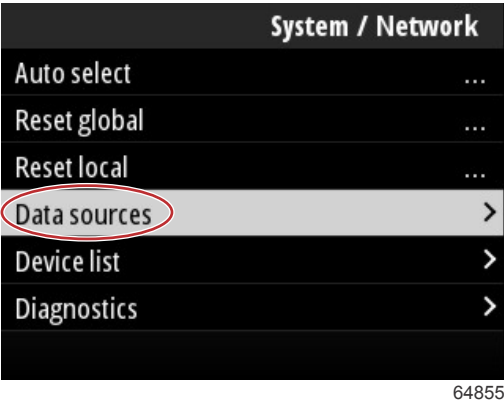
选择网络 (Network) 选项，操作员则可以自动选择 SmartCraft 和 NMEA 2000 网络上的设备、重置本地或全局设置、定义数据源通信路径、显示当前设备列表以及执行诊断。



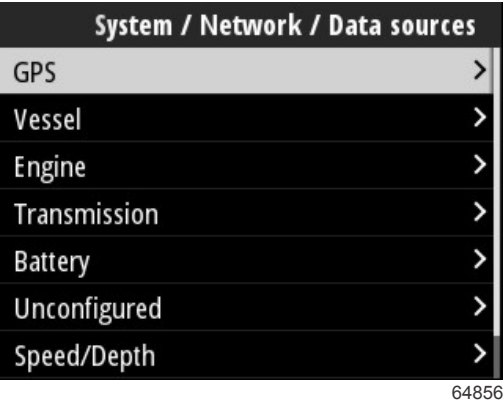
网络选项

网络 (Network) 设置中包含数据源选项卡。

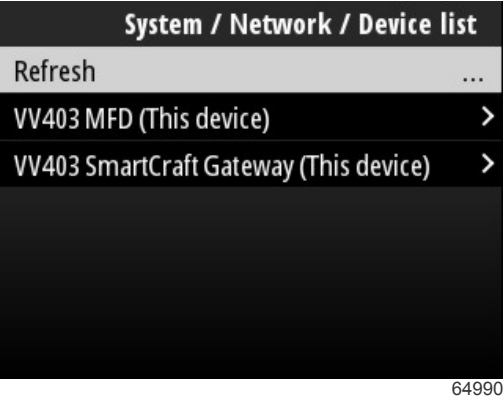
使用**向下箭头**按钮，滚动到数据源选项。



屏幕上显示出与发动机和船舶相关的设备和数据传感器。根据船舶动力机组的具体配置情况 ,有些选项可能不适用。按下**回车**按钮，显示用于传送设备或传感器数据的数据源选择。使用**向上箭头**和**向下箭头**按钮，滚动选择。



在设备 (Device) 列表选项中，如果已安装新设备，高亮显示并选择刷新 (Refresh) 选项卡，则会起到帮助作用。**刷新** (Refresh) 功能将查询网络，然后显示出正确响应查询的所有设备。



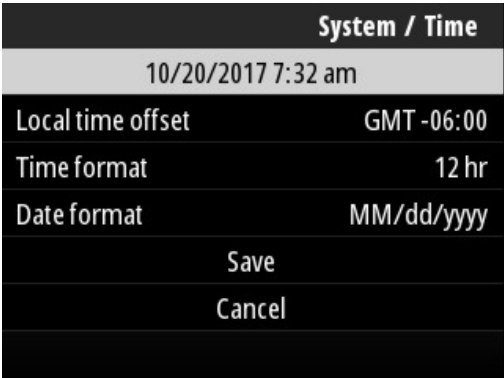
选择诊断 (Diagnostics) 后，可向操作员显示所有活动 CAN 总线上的当前活动。可以实时查看发送和接收速率。此功能可以帮助排查解决网络问题。

模拟

模拟 (Simulate) 在经销商级别时可用，可向顾客演示 VesselView 的显示特性。设备处于 Simulate (模拟) 模式时，屏幕显示的数据不得用作导航信息。模拟期间显示的所有数据均是随机生成。

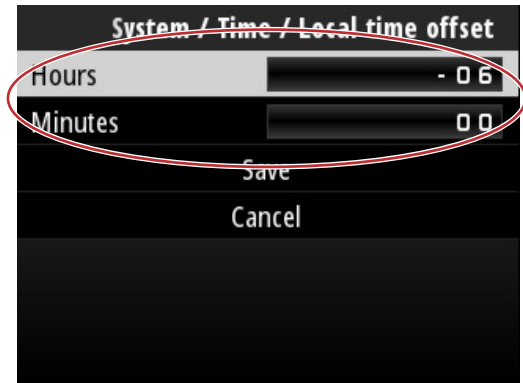
时间

时间由船舶的 GPS 设备控制。建立全球定位系统船位 (GPS fix) 后，将会自动更新时间显示。地区时差 (local time offset) 可以设置出发时区的时间、或者到达时区的时间 (如果需要的话)。在时差屏幕上，使用按钮浏览活动数据字段并输入所需的时差。高亮显示保存 (Save)，然后按下回车按钮，保存更改。有关激活数据字段的详细说明，请参阅**输入文本和数字**一节。时间格式可以选择 12 或 24 小时显示。日期格式可以根据操作员的偏好进行更改。这个在查看故障列表时非常重要，因为这记录并显示了故障的日期和时间。高亮显示保存 (Save) 选项，然后按下回车按钮，保存所有选择。



65278

时间和日期选项

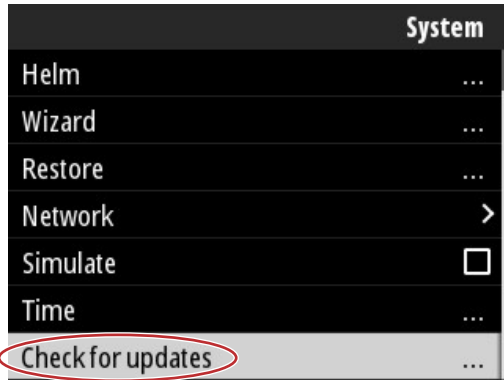


65283

时差，单位：小时和分钟

检查更新 (Check for Updates)

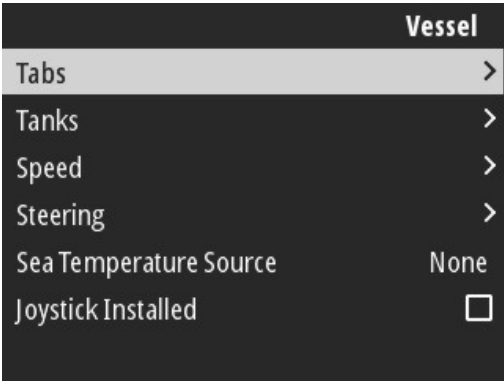
检查更新 (Check for Updates) 用于登录互联网查询是否存在 VesselView 软件更新。有关详细说明，请参阅**第 4 节 - 通过 Wi-Fi 连接更新**。



65285

船只

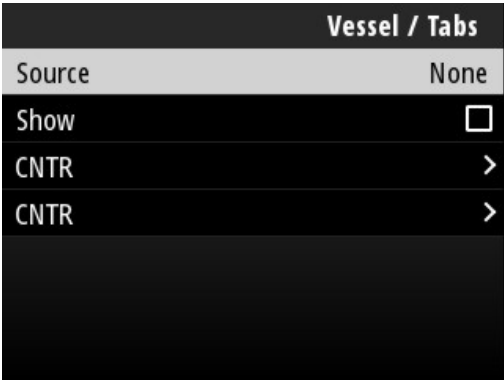
船舶设置 (Vessel settings) 适用于船上与发动机组件分离的传感器和发送器。具体取决于船舶的装备，一些选项可能未激活。船舶设置中的项目包括：调节片 (Tabs)、箱体 (Tanks)、速度 (Speed)、转向 (Steering)、海水温度源 (Sea Temperature Source) 和已安装操纵杆 (Joystick Installed)。



64991

舵片

调节片 (Tabs) 选项允许操作员选择传输调节片数据的 CAN 总线，以及选择通过舵机控制来控制调节片的发动机。

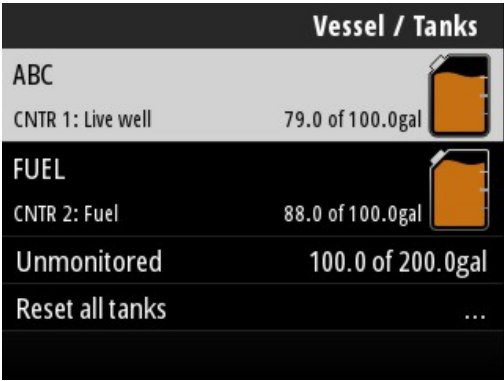


65353

勾选显示 (Show) 选项，在屏幕上显示调节片的位置。

液箱

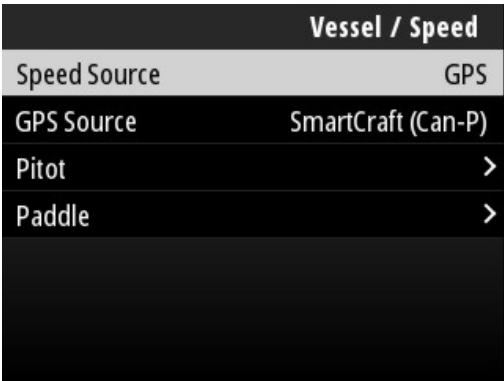
箱体配置 (Tank configuration) 在设置向导中已经设置，但可以随时更改箱体的数量、容量和类型。



65354

速度

速度数据 (Speed data) 在设置向导期间也已经设置，但也可以随时更改 VesselView 获取速度数据的方式。可以更改传输速度数据的 CAN 总线选项。采用空速管和桨轮传感器的速度策略可用于没有 GPS 接收器的船舶上。

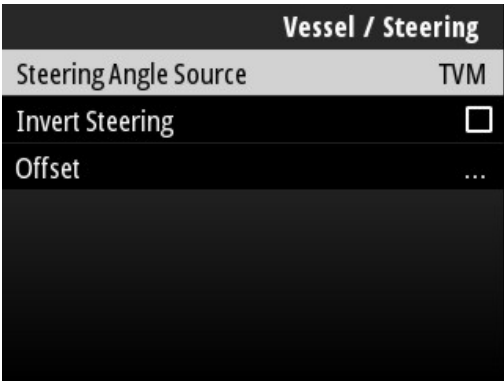


65355

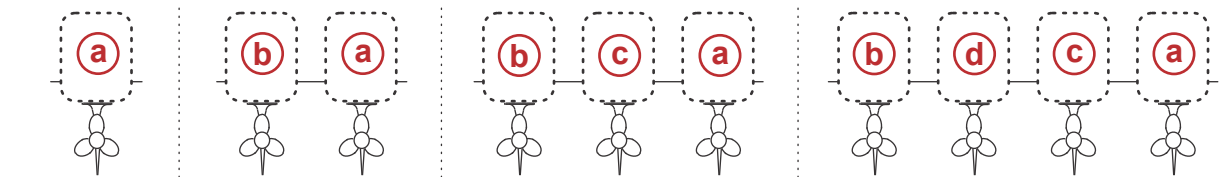
速度源决定如何获取速度数据。策略利用空速管和桨轮数据来确定船舶的速度。选择策略时 ,必须选择空速管和桨轮数据源发动机。GPS 利用来自 GPS 设备的数据来确定速度。选择 GPS 时，必须选择合适的网络总线作为 VesselView 的 GPS 数据源。

转向装置

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



65356



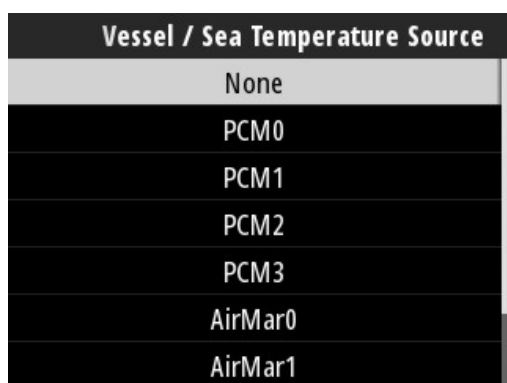
60056

- 驱动器分配选项
- a- PCM0 = 右舷或右舷外缘
 - b- PCM1 = 左舷或左舷外缘
 - c- PCM2 = 右舷内部或中心
 - d- PCM3 = 左舷内部

VesselView 为后背向时，Invert steering (反转转向) 选项会很有用。在这种情况下，转向数据将匹配操作员视角。Steering Offset (转向偏移) 用于将舷外机、艇艏驱动或舷内机对齐至零度。驱动器位置垂直于船体时，屏幕上显示的转向角可能无法匹配驱动器上转向传感器的数据。如要调整此差异，请选择 Offset (偏移) 窗口。会出现 Steering Angle Calibration (转向角校准) 对话框。选择 Calibrated (校准) 行 Zero (零点) 按钮将应用偏移。注意，在选择 Save (保存) 按钮之前，屏幕上的偏移不会更改。

海水温度源

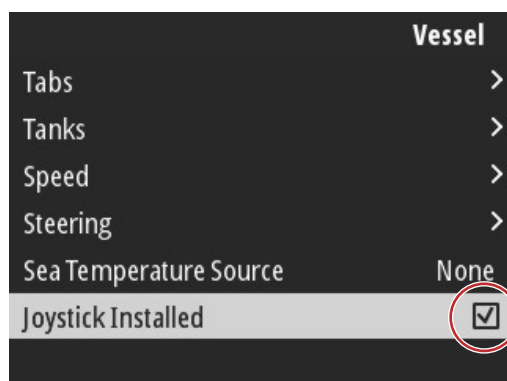
可以更改发送水温数据的发动机或驱动器选项。关于发动机或驱动器 PCM 位置，请参见本节中的转向 (Steering)。也可以选择 AirMar® 发送器的其他选项。



65357

已安装操纵杆

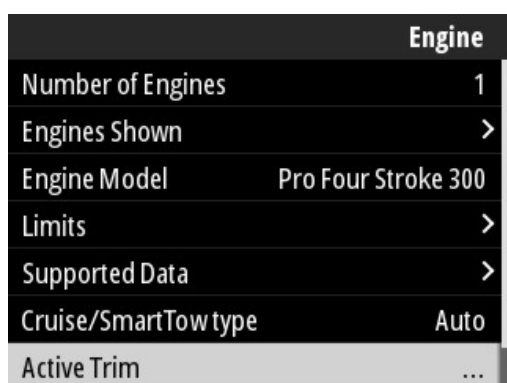
对于配备操纵杆驾驶的船舶，高亮显示并选择已安装操纵杆复选框选项。这可确保 VesselView 装置识别到由操纵杆启动的系统输入。



65692

发动机

发动机 (Engine) 选项卡下的几个设置选项在设置向导期间已经设置，但可以随时更改发动机设置。



64994

发动机数量 (Number of Engines)

该数字表示船舶上的发动机总数。

发动机显示

该数字表示在这台特定的 VesselView 装置上显示的发动机数量。

发动机型号

高亮显示并选择发动机型号，则会列出可供选择的 Mercury 舷外机和 MerCruiser 发动机列表。

限制范围

极限值（Limits）有助于为许多发动机数据参数设置特定范围，例如：RPM、冷却液温度、机油温度、蓄电池电压和增压压力。对极限值范围做出的更改不会影响发动机组或 Mercury 发动机保护（Engine Guardian）编程的运行。实际的发动机极限值由发动机上工厂编程的控制模块来确定。

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

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

受支持的数据

受支持的数据（Supported Data）允许操作员选择 VesselView 所显示的数据类型。数据源列表取决于设置向导过程中所选的动力机组。勾选希望 VesselView 能够显示的每个数据项的复选框。

巡航/智能牵引类型

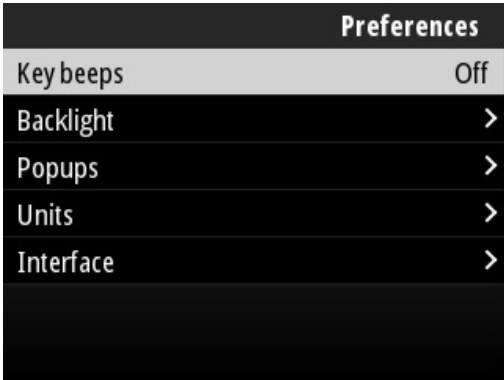
巡航/智能牵引类型设置，可使操作员能够从巡航自动驾驶程序和智能牵引程序启动配置文件中选择传感器，以获取速度数据。可选择发动机转速或 GPS 速度数据。选择 Auto（自动）致使 VesselView 向网络查询基于数据的速度源，并将该选择用于巡航和自动牵引功能。

Active Trim

设置向导过程中已包含 Active Trim（主动配平）设置，但可随时进行更改。按照屏幕上的消息和提示，更改并完成 Active Trim（主动配平）设置。

首选项

设置（Settings）菜单中的首选项（Preferences）选项包含了 VesselView 设备的声音或视觉设置。



64996

按键音调（Key Beeps）

每次按下设备的按钮，均会发出相应的音调，使得用户知道按钮已被识别。可以选择将按键音调设置为关闭、安静、正常或响亮。

背光

显示器亮度能够以百分之十的增量进行更改，更改范围是百分之十到百分之百。该百分比会应用于船舶上的所有其他 SmartCraft 显示器和链路仪表。
 如果需要 VesselView 装置的背光亮度级别比其他仪器更暗或更亮，可以更改局部增益（Local gain），使得 VesselView 屏幕在不同照明条件下更令人舒适。

弹出框

可以通过选中或取消选中配平弹出窗口来打开或关闭配平状态的弹出窗口。
 对于配平弹出窗口，弹出窗口在屏幕上的保持时间可以设置为两秒、五秒或十秒。

单位

各个数据项均可以自定义为以不同的测量单位显示，下图显示出每个数据项的测量单位选项。

数据	单位
距离	nm、km 或 mi
短距离	ft、m 或 yd
速度	kn、kph 或 mph
风速	kn、kph、mph 或 m/s

数据	单位
深度	m、ft 或 fa
高度	m 或 ft
高度基准	Geoid (大地水准面) 或 WGS-84
航向	°M 或 °T
温度	°C 或 °F
容积	L 或 gal
经济性	距离/容积、容积/距离、mpg、g/mi、km/L 或 L/100km
压力	in. Hg、bar、psi 或 kPa
大气压	in. Hg、mb 或 hPa

界面 (Interface)

界面 (Interface) 设置控制 VesselView 屏幕的显示外观。

高亮显示主屏幕 (Home Screen) 选项，调出数据项列表。对于需要在 VesselView 主屏幕上显示的数据项，勾选该项目的相应复选框。最多可以勾选四项进行显示。

系统面板 (System Panel) 选项允许操作员最多选择五项，将其添加到主屏幕左侧的系统面板上。导航至设置 (Settings) > 首选项 (Preferences) > 界面 (Interface) > 系统面板 (System Panel)，选择需要显示的数据项。请参阅**系统**一节。

报警

警报 (Alarms) 设置允许操作员查看所有当前和以前的故障及警报，以及选择哪些故障作为屏幕上弹出窗口进行显示。

历史

VesselView 将所有故障存档在历史记录 (History) 故障列表中。清除所有故障的选项将删除故障的历史记录。

设置

设置 (Settings) 选项包括水深和燃油剩余量故障。可以自定义的故障包括：

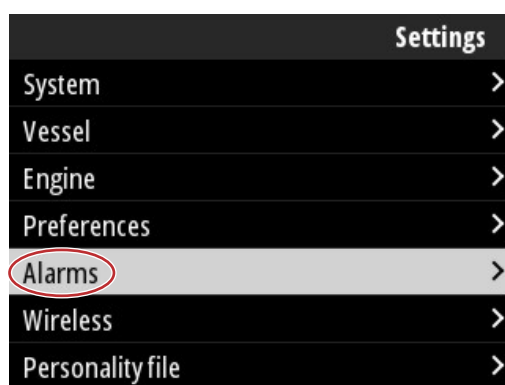
- 浅水区 (Shallow water)
- 深水区 (Deep water)
- 水质合理性故障期间的速度 (Speed through water rationality fault)
- 燃油剩余量低 (Fuel remaining low)
- 燃油剩余量高 (Fuel remaining high)

水深故障和燃油容量故障可以根据触发故障的深度或容量加以改变。选中启用 (Enable) 复选框，则激活故障作为活动弹出窗口。取消选中启用 (Enable) 复选框，则禁止 VesselView 生成弹出错误。

发生诸如水位低和低燃油位一类的非严重故障时，将会响起六声短促“哔哔”声，然后在屏幕上弹出故障简短文字说明弹窗。

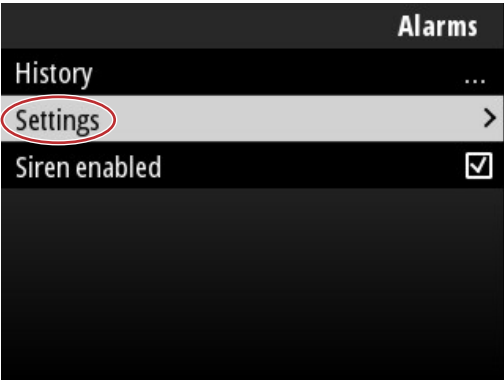
发生此类故障时，Mercury 选项卡不会变红。但是，上方标题栏将会变红并显示国际警告图标。

在设置 (Settings) 菜单中，选择警报 (Alarms) 选项。



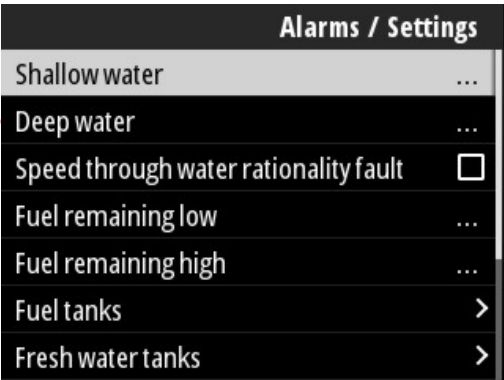
64920

按下回车按钮。在警报 (Alarms) 屏幕上，选择设置 (Settings) 选项。



64921

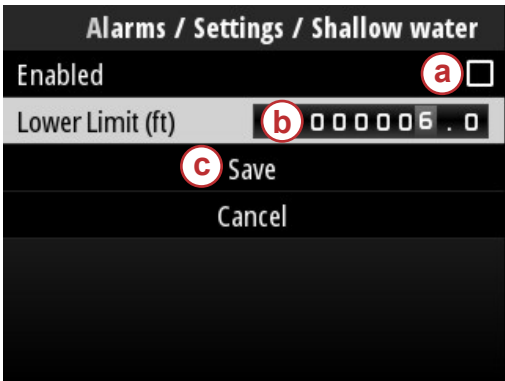
在警报/设置 (Alarms/Settings) 屏幕上，有许多数据项可由操作员自定义。如需选择某个数据项，则使用向上箭头和向下箭头按钮高亮显示这个项目。项目选中并高亮显示后，按下回车按钮。



64922

在数据项设置屏幕上，存在以下几个字段：

- 启用 (Enable) —— 允许 VesselView 监控该数据值
- 数据值 (Data Value) —— 可以增加或减少触发故障的值
- 保存 (Save) —— 存储对故障监控和数据值做出的任何更改



64923

- a - 启用 (Enable)
- b - 数据值 (Data Value)
- c - 保存 (Save)

警报器已启用 (Siren Enabled)

警报器已启用 (Siren Enabled) 选项可以激活 VesselView 中的喇叭，伴随屏幕弹出错误发出警报声音。取消选中此复选框，则禁用故障弹出的警报声音。

无线 (Wireless)

无线 (Wireless) 设置允许操作员通过插入显示器背面 USB 端口的无线加密狗，将 VesselView 设备连接到互联网。请参阅第 4 节 - 通过 Wi-Fi 连接更新。

个性化设置文件

船舶个性化由 VesselView 设备内的所有选项和首选项组成。该个性化可以保存在内部存储器中，或者下载到外部设备上，可用在一般船舶特性相同的其他船舶上。

通过将 USB 驱动器插入设备的背面，然后选择个性化文件，即可导入船舶个性化设置。

通过选择导出选项，然后选择文件的目的地（内部存储器上、或连接到 VesselView 装置的 USB 驱动器上），即可导出个性化文件。

注意：

章节 4 - 软件更新程序

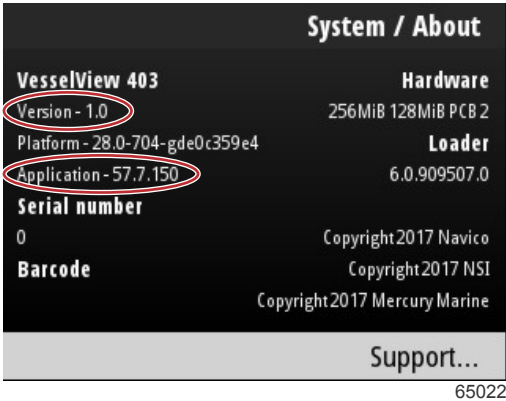
目录

检查当前软件版本.....	52	通过 Wi-Fi 连接进行更新.....	52
下载当前软件.....	52	通过 USB 端口更新.....	57



检查当前软件版本

通常可在 Mercury 网站下载最新版 VesselView 软件：<https://www.mercurymarine.com>。如需了解 VesselView 中的软件版本，请启动 VesselView。如果 VesselView 已经启动，则导航到系统控制（System Controls）菜单。选择设置（Settings）> 系统（System）>关于（About），查看 VesselView 软件的当前运行版本。



当前软件版本和应用程序修订版本

下载当前软件

可以在水星海事公司网站上找到所有 VesselView 软件更新：<https://www.mercurymarine.com>。将文件下载到 1GB 或更高容量的 USB 驱动器上。确保文件存储在 USB 驱动器的根目录下。驱动器的根目录位于最上层，文件不会放在文件夹中。

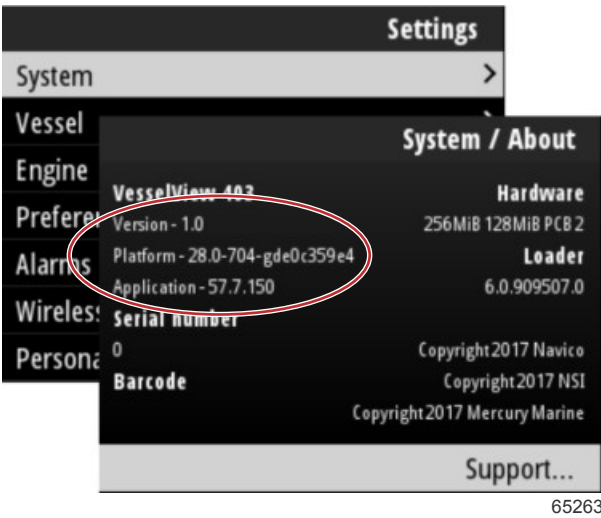


通过 Wi-Fi 连接进行更新



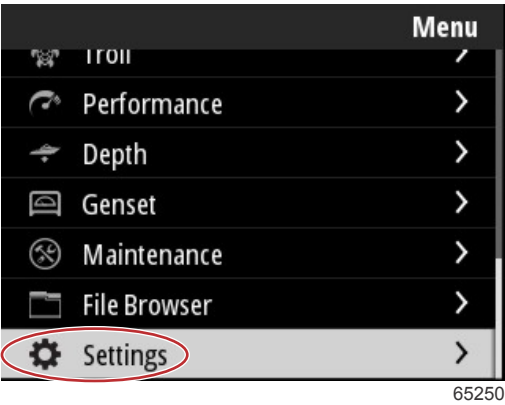
重要事项： VesselView 的无线软件更新通过 USB 端口的 Wi-Fi 加密狗来完成。必须将加密狗正确插入 USB 端口，才能使用无线功能。

如需确定当前 VesselView 软件的版本和应用编号，请导航至设置（Settings）菜单，然后高亮显示并选择系统（System）选项。高亮显示并选择关于（About）选项来查看信息。



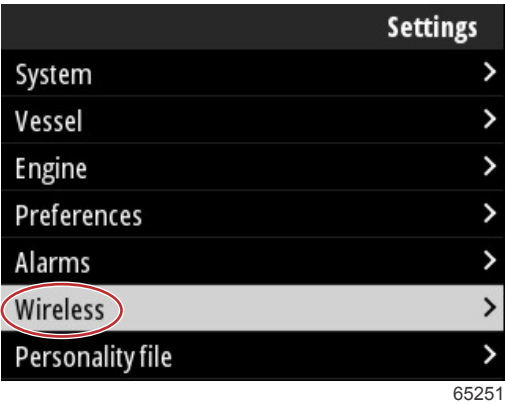
65263

更新 VesselView 软件时，请导航至设置（Settings）菜单。



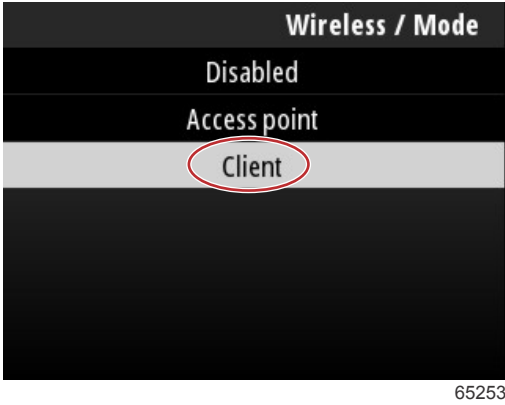
65250

高亮显示并选择无线（Wireless）选项。



65251

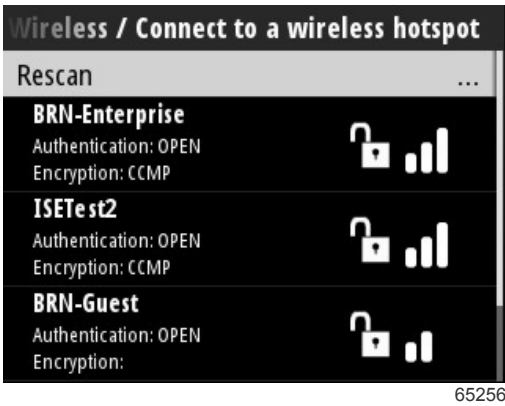
对于大多数操作员而言，客户端（Client）选项可用于连接到无线互联网源。



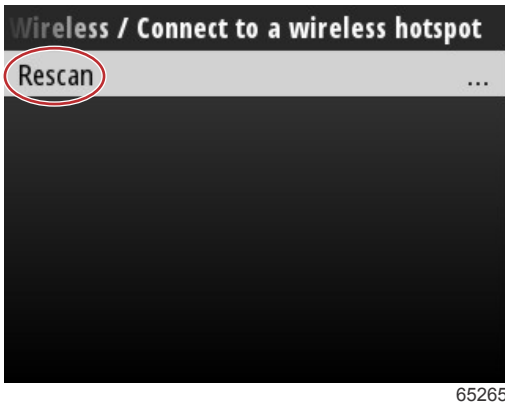
选择连接到无线热点（Connect to a wireless hotspot）选项。



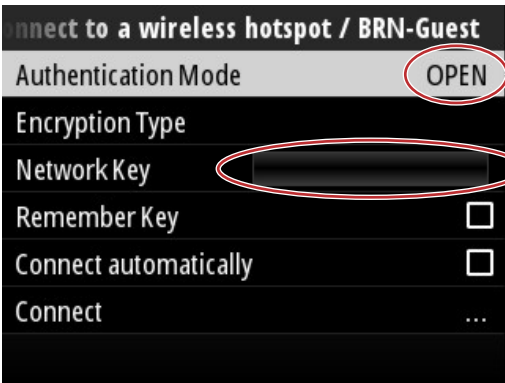
屏幕上显示出所有可用无线热点。使用向上箭头或向下箭头按钮，高亮显示并通过按下回车按钮选择所需的热点。



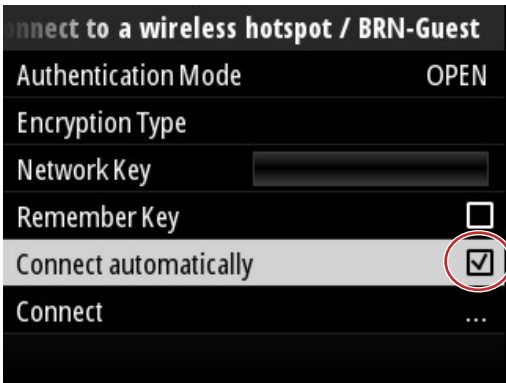
如果未检测到无线热点，请选择重新扫描（Rescan）选项，开始重新查询该区域中的可用热点选项。



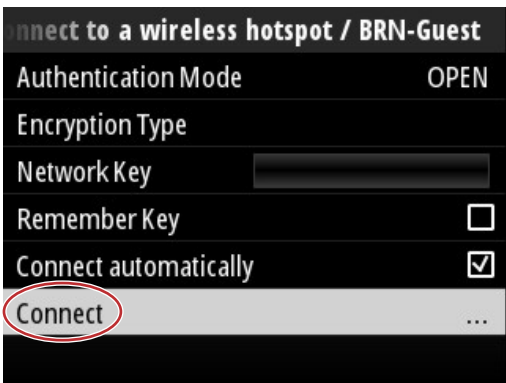
选择热点后，操作员需要将认证方式（ Authentication Mode ）设置为开放（ OPEN ），如果热点连接已经安全加密，则需要输入网络密钥（ Network Key ）或密码才能完成连接。



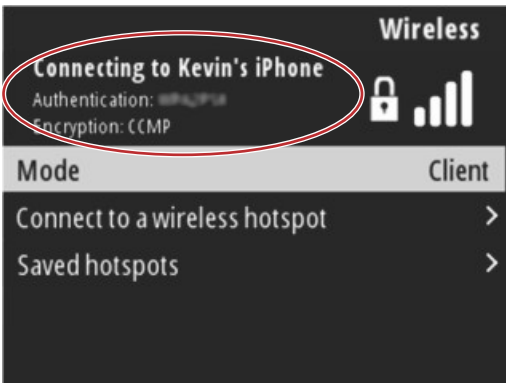
高亮显示并选中自动连接（ Connect automatically ）选项。



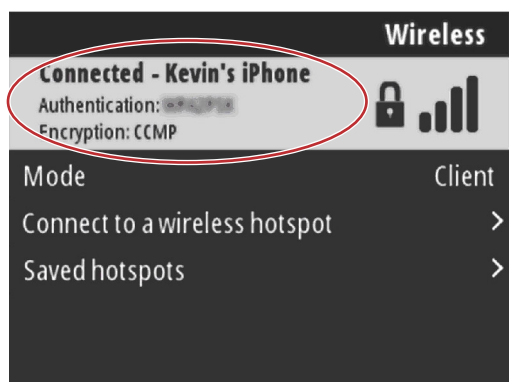
高亮显示并通过按下回车按钮选择连接（ Connect ）选项。



在屏幕顶部显示出正在连接到数据。建立连接最多需要一分钟时间。



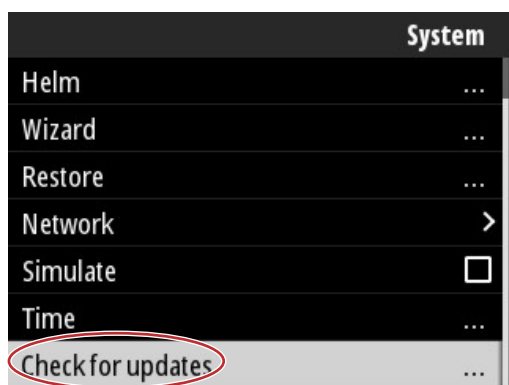
无线连接建立后，屏幕顶部显示出已连接的信息。



65262

检查更新 (Check for updates) 选项在系统设置屏幕上。使用向下箭头高亮显示检查更新 (Check for updates)，然后按下回车按钮，登录互联网查询最新的软件文件。

重要事项： 确保 Wi-Fi 加密狗已插入 VesselView 设备，并且可以访问热点。



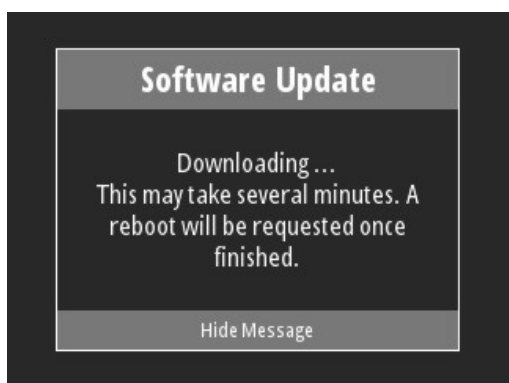
65264

如果发现更新版本的操作软件，VesselView 则提示操作员下载文件或忽略更新。



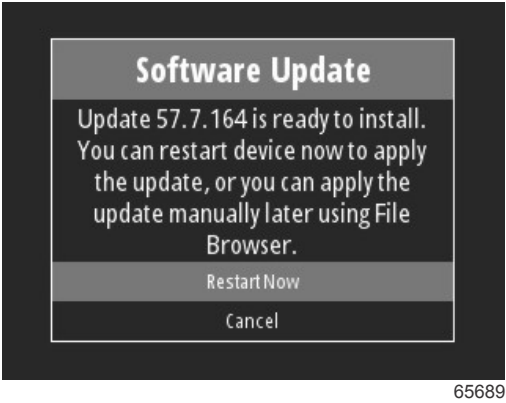
65686

选择下载 (Download) 选项后，将出现下载屏幕，通知操作员文件正在传输到 VesselView 上。



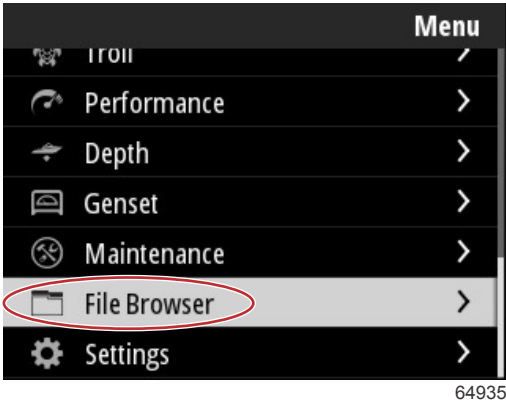
65688

完成更新下载后，将通知操作员该文件已准备进行安装。操作员可以高亮显示并选择立即重新启动（Restart Now）选项，则立即安装更新；或者高亮显示并选择取消（Cancel）选项，可在以后安装更新，方法是转到文件浏览器（File Browser）菜单并找到更新文件。



通过 USB 端口更新

- 1. 从水星海事网站下载当前的软件版本。将文件复制到具有足够空间的 USB 驱动器上。
- 2. 打开点火钥匙并确认 VesselView 已打开。等待 VesselView 完全启动。
- 3. 将 USB 驱动器始终插在 VesselView 卡的端口上。
- 4. 按下 VesselView 设备上的**菜单**按钮，打开主菜单屏幕。
- 5. 按**向上箭头**或**向下箭头**按钮，导航到文件浏览器（File Browser）选项。

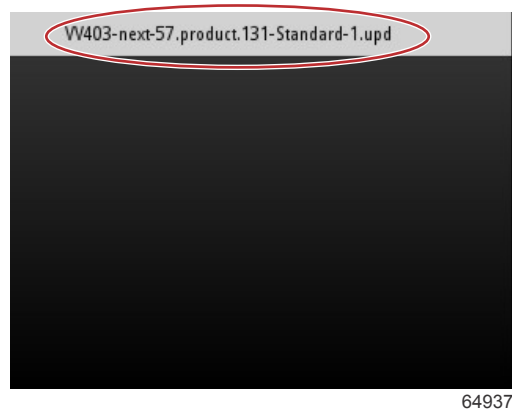


- 6. 从显示的选项中选择 USB 存储（USB Storage）。



- 7. 选择加载到 USB 驱动器上的更新文件。目标文件高亮显示后，按下**回车**按钮。

注意： 下图仅用于说明目的。更新文件的实际名称可能会有所不同。



8. VesselView 向操作员显示提示和建议屏幕。更新期间请勿关闭设备电源。等待进度条显示更新已经完成。
9. 更新完成之后，会显示出移除 USB 设备的提示。

