



目次

章 1 - はじめに

適合性宣言.....	2	VesselView 502 のフロント コントロール操作.....	8
VesselView 502.....	2	VesselView 502 のリアパネル接続.....	9
テスト報告.....	2	VesselView 702 のフロント コントロール.....	9
通知を受けた関係機関.....	2	VesselView 702 のフロント コントロール操作.....	9
VesselView 702.....	2	VesselView 702 のリアパネル接続.....	10
テスト報告.....	2	VesselView 703 のフロント コントロール.....	10
通知を受けた関係機関.....	3	VesselView 703 のフロント制御操作.....	10
VesselView 703.....	3	VesselView 703 のリアパネル接続.....	11
テスト報告.....	3	VesselView 903 のフロント制御.....	11
通知を受けた関係機関.....	3	VesselView 903 のフロント制御操作.....	11
VesselView 903.....	3	VesselView 903 のリアパネル接続.....	12
テスト報告.....	4	VesselView Link の概要.....	12
通知を受けた関係機関.....	4	VesselView Link の接続.....	13
VesselView の概要.....	4	デバイスのメンテナンス.....	13
VesselView 画面表示場所および説明.....	5	ディスプレイ画面のクリーニング.....	13
ホーム画面.....	7	メディア ポートのクリーニング.....	13
VesselView 502 のフロント コントロール.....	8		

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

VesselView 起動警告画面.....	16	速度のセットアップ.....	24
スプラッシュ画面.....	16	アクティブトリム設定.....	25
セットアップ ウィザード.....	17	セットアップ ウィザードの終了.....	27
設定のインポート.....	19	スクリーンショットの作成.....	27
エンジンのセットアップ.....	19	データソースのセットアップ.....	30
ディスプレイのセットアップ.....	21	データソース.....	30
デバイスのセットアップ.....	21	データ画面の拡大.....	32
単位のセットアップ.....	22	計器バー.....	33
タンクの設定.....	22	エンジンデータ選択.....	34

章 3 - 機能と操作

メンテナンス.....	38	プロフィール概要.....	52
エンジンのメンテナンス スケジュール.....	38	主なトリムプロフィール曲線.....	52
Smart Tow モード.....	39	主なトリムプロフィールの曲線重複.....	53
スマート牽引.....	39	スカイフック.....	53
特徴.....	39	概要.....	53
Smart Tow の無効化.....	43	VesselView と設計 2 操縦桿.....	53
クルーズ制御モード.....	43	機能.....	54
クルーズ制御.....	43	スカイフック.....	54
クルーズ コントロール モードの有効化.....	43	船首方向.....	55
トロール制御モード.....	45	自動船首の連携.....	55
トロール制御.....	45	ルート.....	55
アクティブトリム.....	48	スカイフックアドバンス機能対応 VesselView デバイス.....	58
要件.....	48	アドバンス機能.....	58
アクティブトリムの紹介.....	49	船首調整.....	58
動作の仕組み.....	49	BowHook.....	59
GPS.....	50	DriftHook.....	59
浅瀬での船舶の操縦.....	50	スカイフックアドバンス機能の購入.....	59
トレーラー位置とアクティブトリム.....	50	船首調整.....	59
設定および構成.....	50	DriftHook.....	60
構成メモ.....	50	BowHook.....	61
構成手順.....	50		

章 4 - セットアップとキャリブレーション

設定の有効化.....	64	プロンプトナビゲーションオートパイロット.....	81
設定メニューの有効化.....	64	海水温度.....	82
タッチロック.....	65	エンジン設定.....	82
システム設定.....	66	表示中のエンジン.....	82
設定メニューまでの操作方法.....	66	エンジンモデル.....	83
ヘルムとデバイスの場所.....	67	限界値.....	84
セットアップ ウィザード.....	67	対応データ.....	85
シミュレート.....	68	クルーズ/Smart Tow タイプ.....	87
ポート設定.....	68	トリム.....	87
タブ (フラップ).....	68	EasyLink 設定.....	88
タンク.....	70	EasyLink ゲージ統合.....	88
速度.....	72	アラーム.....	90
ステアリング.....	75	アラーム設定.....	90
船体コントロール.....	77	個人設定ファイル.....	90
カメラの設置.....	78	エクスポート.....	90
Genset の有効化.....	78	インポート.....	92
オートパイロット有効.....	80	タッチ画面の反応調整.....	93
メンテナンス通知.....	81		

章 5 - 警告アラーム

警告 - 故障とアラーム.....	96	浅水および低燃料アラーム.....	98
警告 — 故障およびアラーム.....	96		

章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

Wi-Fi を使った VesselView および VesselView Link		Micro SD カードを使ったアップデート.....	116
Software のアップデート.....	102	現在のソフトウェアのダウンロード.....	116
Wi-Fi を使ったアップデート.....	102	Micro SD メモリーカードを使用した VesselView ソフトウェアのアップデート.....	116
VesselView 表示用ソフトウェアのアップデート方法.....	114	VesselView Link Module ソフトウェアのアップデート方	
現在のソフトウェアのバージョン確認.....	115	法.....	119
Wi-Fi を使ったアップデート.....	116		

章 1 - はじめに

1

目次

適合性宣言	2	VesselView 502 のフロント コントロール操作	8
VesselView 502	2	VesselView 502 のリアパネル接続	9
テスト報告	2	VesselView 702 のフロント コントロール	9
通知を受けた関係機関	2	VesselView 702 のフロント コントロール操作	9
VesselView 702	2	VesselView 702 のリアパネル接続	10
テスト報告	2	VesselView 703 のフロント コントロール	10
通知を受けた関係機関	3	VesselView 703 のフロント制御操作	10
VesselView 703	3	VesselView 703 のリアパネル接続	11
テスト報告	3	VesselView 903 のフロント制御	11
通知を受けた関係機関	3	VesselView 903 のフロント制御操作	11
VesselView 903	3	VesselView 903 のリアパネル接続	12
テスト報告	4	VesselView Link の概要	12
通知を受けた関係機関	4	VesselView Link の接続	13
VesselView の概要	4	デバイスのメンテナンス	13
VesselView 画面表示場所および説明	5	ディスプレイ画面のクリーニング	13
ホーム画面	7	メディア ポートのクリーニング	13
VesselView 502 のフロント コントロール	8		

適合性宣言

VesselView 502

Mercury Marine は、本宣言に関係する下記の製品が、EU 指令 1999/5/EC R&TTE (無線および通信端末機器) の要件に適合し、適用されるすべての技術規制を満たしていることを宣言します。

この評価は、上記指令の付録 IV に基づいて実施されました。

製品	Mercury Marine VesselView 502
----	-------------------------------

本製品は、下記の規格についてテスト済みです。

規格	説明
EN 60950-1:2006	技術情報装置-安全性-第 1 部: R&TTE 指令第 3.1 条 (a) の必須要件を含む一般要求事項。
IEC 60945:2002	船舶の航海と無線通信機器及びシステム – 一般要求事項-試験方法及び試験結果要件。R&TTE 指令第 3.1 条 (a) に係る一般要求事項。
EN 301 489-1 V1.9.2	電磁的両立性及び無線スペクトル事項 (ERM)、無線装置及びサービスの電磁的両立性 (EMC) 規格、第 1 部: 共通技術要求事項 [R&TTE 指令第 3.1 条(1)(b)]
EN 300 328 V1.9.1	電磁的両立性及び無線スペクトル事項 (ERM)、2.4GHz 帯における広帯域通信機器の電波放射特性に関する規定、R&TTE 指令第 3.2 条の一般要求事項に係る欧州共通標準。
EN 300 440-2 V1.4.1	電磁的両立性及び無線スペクトル事項 (ERM)、短距離無線通信装置、1 GHz ~ 40 GHz 帯における無線装置、第 2 部: R&TTE 指令第 3.2 条の一般要求事項に係る欧州共通標準。

テスト報告

実験所	報告番号
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01、ER4O2349

通知を受けた関係機関

名称	住所	NB 番号
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States.	0980

上記に記載の設備が、欧州地域での販売に伴う CE マーキングについて、上記の指令および規格に適合することを、ここに、宣言します。

正式代表者	
住所	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O.Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
署名	John Pfeifer, President, Mercury Marine 
日付	2016/06/07

上記指令とのコンプライアンスを維持するために本製品が点検整備に出される場合、購入者、インストーラー、またはユーザーは、使用上の特別基準および制限に注意しなければなりません。使用上の特別基準および制限の詳細は、適切な製品マニュアルに記載されています。

VesselView 702

Mercury Marine は、本宣言に関係する下記の製品が、EU 指令 1999/5/EC R&TTE (無線および通信端末機器) の要件に適合し、適用されるすべての技術規制を満たしていることを宣言します。

この評価は、上記指令の付録 IV に基づいて実施されました。

製品	Mercury Marine VesselView 702
----	-------------------------------

本製品は、下記の規格についてテスト済みです。

規格	説明
EN 60950-1:2006	技術情報装置-安全性-第 1 部: R&TTE 指令第 3.1 条 (a) の必須要件を含む一般要求事項。
IEC 60945:2002	船舶の航海と無線通信機器及びシステム – 一般要求事項-試験方法及び試験結果要件。R&TTE 指令第 3.1 条 (a) に係る一般要求事項。
EN 300 440-2 V1.4.1	電磁的両立性及び無線スペクトル事項 (ERM)、短距離無線通信装置、1 GHz ~ 40 GHz 帯における無線装置、第 2 部: R&TTE 指令第 3.2 条の一般要求事項に係る欧州共通標準。

テスト報告

実験所	報告番号
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1、131216.2

実験所	報告番号
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950、0409NAVNS57evo2_529

通知を受けた関係機関

名称	住所	NB 番号
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States.	0980

上記に記載の設備が、欧州地域での販売に伴う CE マーキングについて、上記の指令および規格に適合することを、ここに、宣言します。

正式代表者	
住所	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O.Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
署名	John Pfeifer, President, Mercury Marine 
日付	2016/06/07

上記指令とのコンプライアンスを維持するために本製品が点検整備に出される場合、購入者、インストーラー、またはユーザーは、使用上の特別基準および制限に注意しなければなりません。使用上の特別基準および制限の詳細は、適切な製品マニュアルに記載されています。

VesselView 703

Mercury Marine は、本宣言に関係する下記の製品が、以下の通知により要求されている通りレベル 1 および 2 の要件に適合していることを宣言します。1992 年無線通信法第 182 項に基づく無線通信デバイス (適合表示) 通知 2003、無線通信表示 (電磁環境適合性) 通知 2008 および無線通信 (適合表示 - 電磁放射) 通知 2003。

製品	Mercury Marine VesselView 703
規格	説明
IEC 60945:2002	船舶の航海と無線通信機器及びシステム - 一般要求事項-試験方法及び試験結果要件。R&TTE 指令第 3.1 条 (a) に係る一般要求事項。
EN 300 32 V1.9.1	電磁両立性および電波スペクトル事項 (ERM)、広帯域伝送システム、2.4GHz 帯域で動作し広帯域変調方式を利用するデータ伝送装置

テスト報告

実験所	報告番号
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

通知を受けた関係機関

上記に記載の設備が、欧州地域での販売に伴う CE マーキングについて、上記の指令および規格に適合することを、ここに、宣言します。

正式代表者	
住所	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O.Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
署名	John Pfeifer, President, Mercury Marine 
日付	2017/02/16

上記指令とのコンプライアンスを維持するために本製品が点検整備に出される場合、購入者、インストーラー、またはユーザーは、使用上の特別基準および制限に注意しなければなりません。使用上の特別基準および制限の詳細は、適切な製品マニュアルに記載されています。

VesselView 903

Mercury Marine は、本宣言に関係する下記の製品が、以下の通知により要求されている通りレベル 1 および 2 の要件に適合していることを宣言します。1992 年無線通信法第 182 項に基づく無線通信デバイス (適合表示) 通知 2003、無線通信表示 (電磁環境適合性) 通知 2008 および無線通信 (適合表示 - 電磁放射) 通知 2003

製品	Mercury Marine VesselView 903
規格	説明
IEC 60945:2002	船舶の航海と無線通信機器及びシステム - 一般要求事項-試験方法及び試験結果要件。R&TTE 指令第 3.1 条 (a) に係る一般要求事項。

規格	説明
EN 300 32 V1.9.1	電磁両立性および電波スペクトル事項 (ERM)、広帯域伝送システム、2.4GHz 帯域で動作し広帯域変調方式を利用するデータ伝送装置

テスト報告

実験所	報告番号
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

通知を受けた関係機関

上記に記載の設備が、欧州地域での販売に伴う CE マーキングについて、上記の指令および規格に適合することを、ここに、宣言します。

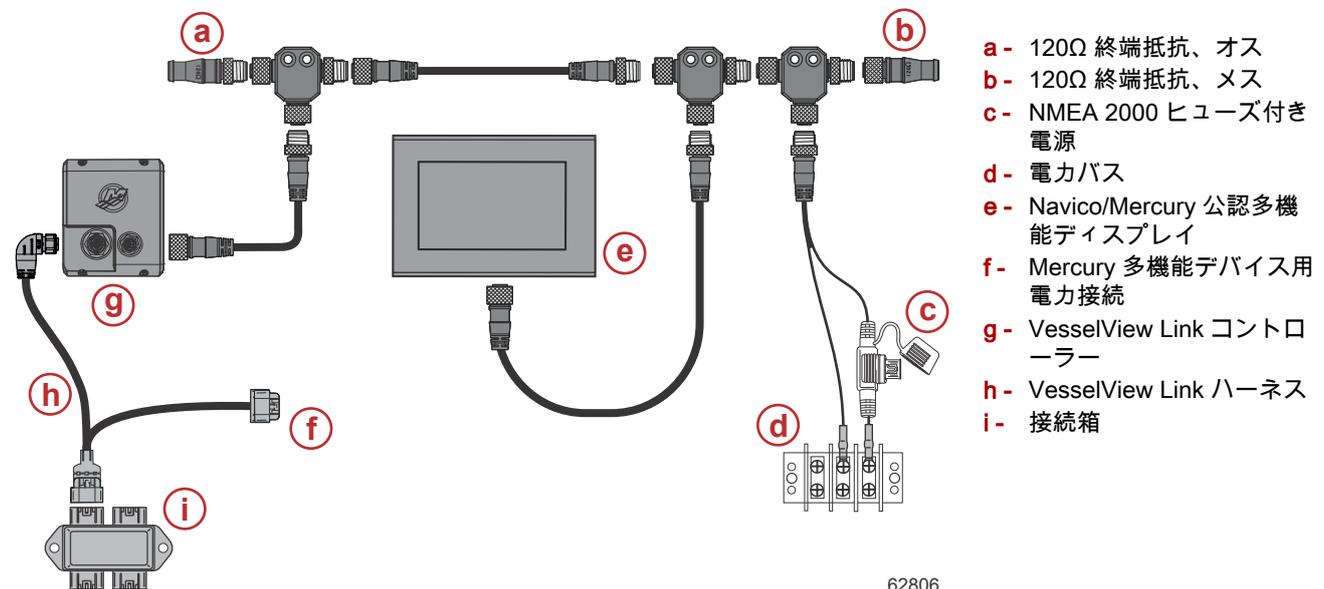
	正式代表者
住所	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O.Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
署名	John Pfeifer, President, Mercury Marine 
日付	2017/02/16

上記指令とのコンプライアンスを維持するために本製品が点検整備に出される場合、購入者、インストーラー、またはユーザーは、使用上の特別基準および制限に注意しなければなりません。使用上の特別基準および制限の詳細は、適切な製品マニュアルに記載されています。

VesselView の概要

重要： VesselView は、Mercury Marine Outboards、Mercury MerCruiser、Mercury Diesel によって製造された製品に対応するマルチファンクション ディスプレイ (MFD) です。また、VesselView ソフトウェアは、Lowrance® および Simrad® 対応のディスプレイ デバイスにもインストールできます。本マニュアルに説明されている機能の中には、本器が接続されているパワーパッケージによっては使用できないものがあります。

VesselView 船舶管理システムは、VesselView ユニットと VesselView Link モジュールの 2 部品で構成されています。VesselView Link は、Mercury の SmartCraft データを読み取り、NMEA 2K ネットワーク全体にその情報を一斉通信します。



VesselView は、ボートの総合情報センターとして、最大 4 基のガソリンまたはディーゼルエンジンの情報を表示できます。また、水温、水深、トリム状態、船体速度、ステアリング角度、燃料/オイル/水の状態、排水タンクなどの詳細情報などの運用データを継続的に監視・報告します。

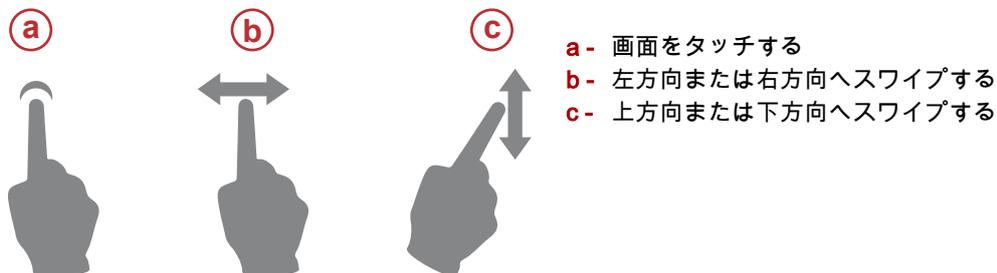
VesselView は、ボートの全地球測位システム (GPS) やその他の NMEA 対応装置と完全に一体化でき、最新の航行、速度、目的地までの燃料情報などを提供します。

VesselView は、自動操縦およびジョイスティック操作用に拡張されたディスプレイです。これらの操縦に関する機能はすべて、Mercury Marine の自動操縦制御エリア ネットワーク (control area network: CAN) バッドを介して制御されます。VesselView は、制御のモードがアクティブまたはスタンバイの場合に表示されます。船がウェイポイントに到達すると、ポップアップが表示され、方向転換への対応を促します。最大効率を実現するために、追加の表示テキストを使用して、エンジンおよびドライブを調整することができます。

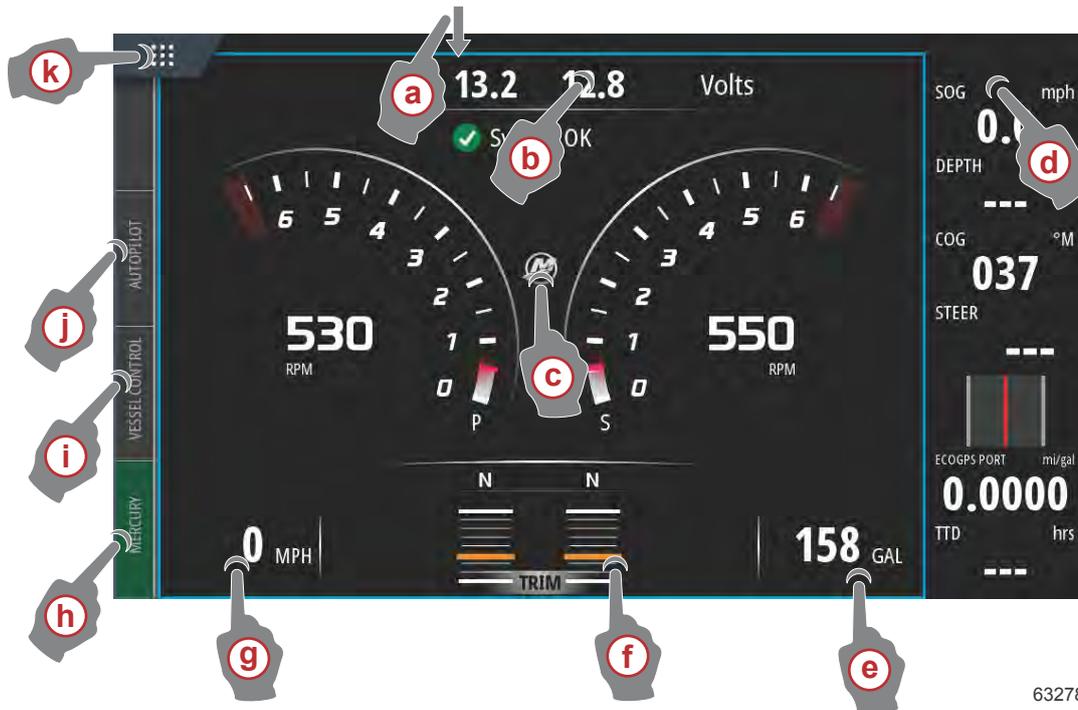
VesselView には、ボートのパーソナル設定をインポートまたはエクスポートすることができる micro SD カードのポートが付いています。このポートは、最新のソフトウェアバージョンにアップグレードする際にも使用できます。トリプル/クワッドエンジンやセカンドヘルムを装備していて、複数の VesselView を使用する場合は、同一の micro SD カードを使用して、それらの設定を各 VesselView ユニットにダウンロードできます。

VesselView 画面表示場所および説明

VesselView には、特定のエンジン情報や有効モードを表示する複数のフィールドがあります。タッチ画面で、機能をアクティブにしたり、情報を表示したりするには、以下の指操作をします。



60139

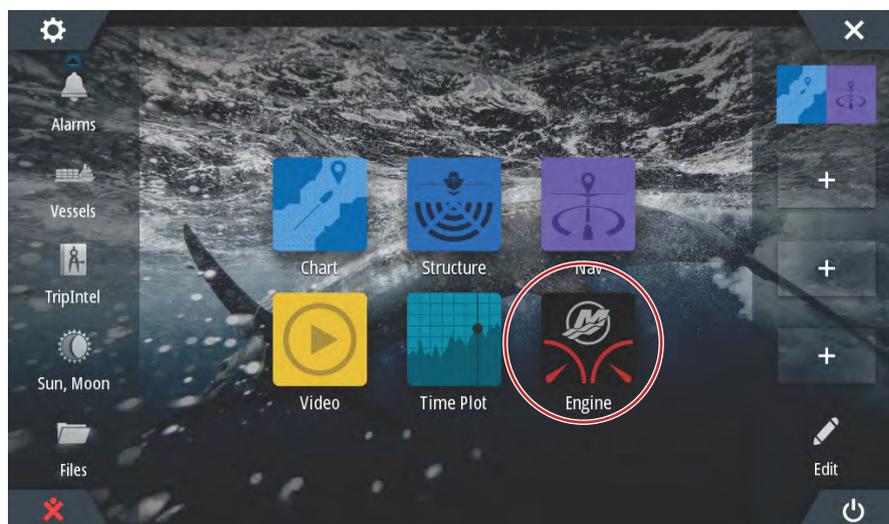


63278

- a- 画面の外側から内側に向かって、下方向へスワイプすると、[System Controls] (システムコントロール) メニューが表示されます。ここから、システム設定、スタンバイモード、明るさ、ワイヤレスオプションを設定・調節でき、画面の右側に計器バーを表示できます。
- b- 画面のこの部分をタッチすると、表示中のデータが拡大されます
- c- Mercury ロゴのアイコンをタッチすると、エンジンデータ画面が表示されます
- d- 計器バーをアクティブにした状態で、この部分をタッチすると、計器バーに表示されているデータを変更・カスタマイズできます。計器バーの上には、[MENU] (メニュー) タブが表示されます。[MENU] タブでは、[Autopilot] (オートパイロット) タイルと [Audio] (オーディオ) タイルのオンとオフの切り替え、[Bar 1] と [Bar 2] のデータの定義、データのアニメーション化とその周期の定義、データ表示のオプション編集などができます。
- e- 画面のこの部分をタッチすると、データが画面上に拡大されます
- f- 画面のこの部分をタッチすると、トリムおよびタブ (フラップ) のデータが画面上に拡大されます
- g- 画面のこの部分をタッチすると、データが画面上に拡大されます
- h- [Mercury] タブをタッチすると、画面左側にエンジンと船体のデータが表示されます。これは、メイン画面がオートパイロットデータ画面に覆われている場合や特定データの拡大表示に使われている場合に便利です。
- i- [Vessel Control] (船体制御) タブをタッチすると、VesselView に関連付けられているオートパイロット機能が表示されます
- j- オートパイロットタブをタッチすると、Mercury のオートパイロット機能が表示されます。機能はパワーパッケージにより異なります。また、GoFree Shop でダウンロードできる機能もあります。
- k- [Home] (ホーム) メニューをタッチすると、VesselView ユニットのメインの [Home] (ホーム) メニュー画面に移動します。この画面には、Navico®側の MFD (マルチファンクションディスプレイ) とその機能、オプション、設定メニューが表示されます。その画面の [Mercury] タイルをタッチすると、VesselView を起動できます。

ホーム画面

VesselView には、見慣れた Mercury Marine 画面とは異なる画面が表示されることがあります。これらのメニューとオプションは、VesselView の Navico® サイドと呼ばれます。Mercury Marine は、このユニットのこれらのコンポーネントには対応していません。VesselView にあるこのサイドについての詳細は、Navico®に問い合わせてください。ユニットの Mercury Marine 側のナビ画面に戻るには、[Home] ボタンを押すと、[Mercury Engine] タイルが表示されます。このタイルを選択すると、[VesselView] 画面に戻ります。



61481

[System Controls] ウィンドウは、ユニットの上部から画面に向かってスワイプすると表示されます。このウィンドウでは、[Mercury Settings] の操作、ユニットのスタンバイモードの有効化、画面の輝度の調整、夜間モードでの運転、タッチロック機能の有効化、ワイヤレス接続のカスタム設定、画面右側の計器バーの有効化などができます。



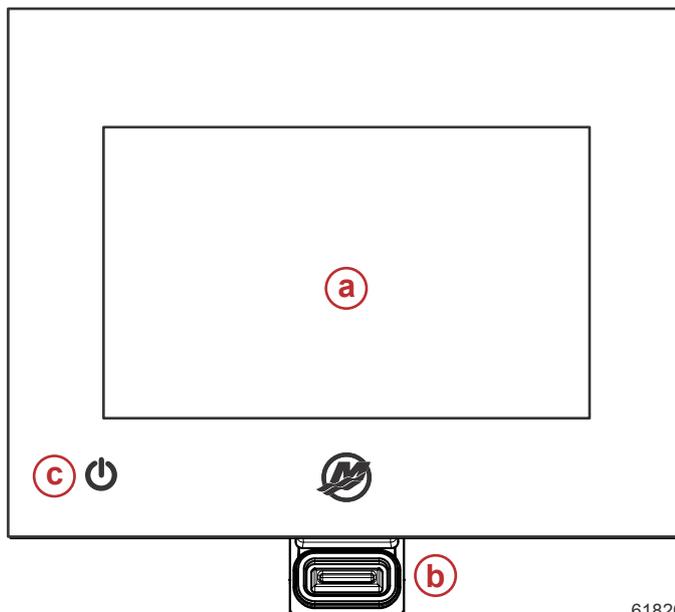
61482

[System Controls] ウィンドウの [Settings] メニュー内で、[Mercury] アイコンを選択して、VesselView 機能に変更を加えます。VesselView に関する設定はすべて、[Mercury] 設定内に含まれています。その他のメニューオプションはどれも、Navico®の多機能デバイスに関係します。これらの機能に関する質問は、Navico® に問い合わせてください。



61483

VesselView 502 のフロント コントロール



- a- タッチ スクリーン
- b- Micro SD カードポート
- c- 電源/明るさ

61820

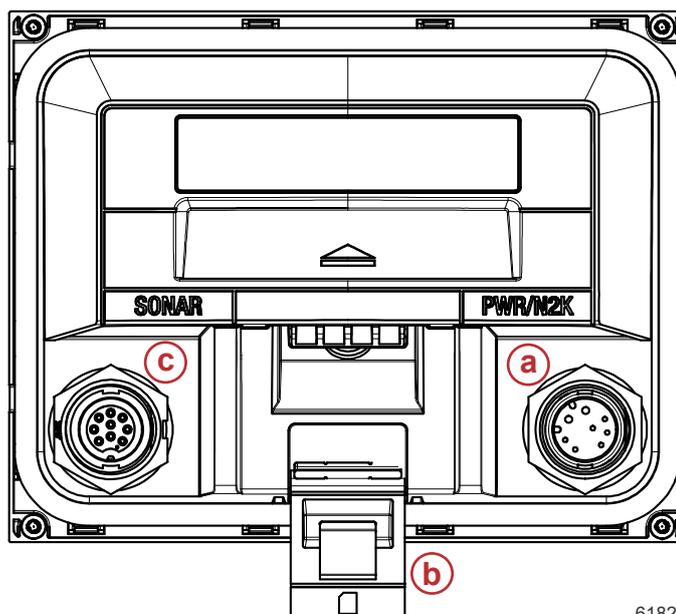
VesselView 502 のフロント コントロール操作

タッチスクリーン : VesselView 502 の画面はタッチセンサー式の領域が数多くあり、タッチして操作する領域と、水平または垂直方向にスワイプして操作する領域があります。

Micro SD カードポート:VesselView ソフトウェアのアップグレードに使用でき、航海図をアップロードしたり、ウェイポイントや設定を保存したりできます。

電源/明るさ : 一回押すと、システムコントロールのダイアログが表示されます。軽く押す操作を繰り返すと、バックライトの輝度調節まで一巡します。長押しすると、ユニットの ON/OFF を切り替えられます。

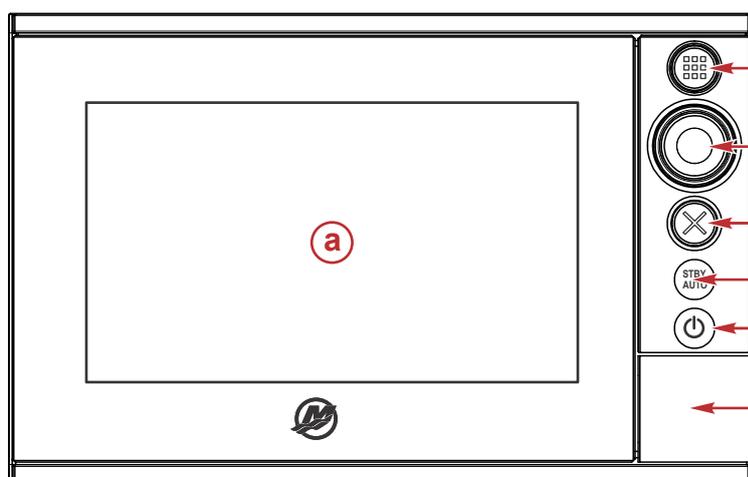
VesselView 502 のリアパネル接続



61823

項目	機能	説明
a	電源/NMEA 2K	電源接続と NMEA 2K ネットワークへの接続用
b	Micro SD カードポート	ファイル転送およびファイル保存用
c	ソナー	ソナー入力用

VesselView 702 のフロント コントロール



61396

- a- タッチ スクリーン
- b- HOME ボタン
- c- 回転つまみ
- d- X ボタン
- e- [Standby/Auto] (スタンバイ/オート)ボタン
- f- 電源/明るさ
- g- Micro SD カードポート

VesselView 702 のフロント コントロール操作

タッチスクリーン : VesselView 702 の画面には、タッチするだけで操作できる領域と、タッチして縦または横方向にスワイプで操作する領域が数多くあります。

HOME: 一回押すと、[ホーム] ページがアクティブになります。軽く押す操作を繰り返すと、お気に入りボタンまで一巡します。長押しすると、アクティブになっているページ上に、[Favorite] (お気に入り) パネルがオーバーレイ表示されます。軽く押す操作を繰り返すと、お気に入りボタンまで一巡します。

回転つまみ : 回転させて、メニューアイテムをスクロールし、押すと、選択が確定します。回転させて、値を調整します。回転させて、拡大可能なパネルを拡大します。

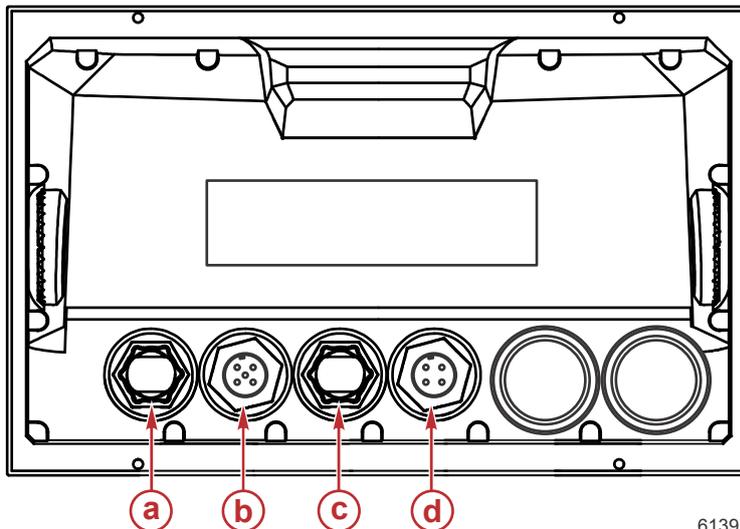
X: ダイアログを閉じる、前のメニューレベルに戻る、またはパネルからカーソルを消す際に、1 回押します。

STBY/AUTO: 自動モードでオートパイロットになっているときに押すと、オートパイロットからスタンバイモードにセットされます。スタンバイモードでオートパイロットになっているときに押すと、オートパイロットモードのオプションポップアップが表示されます。

電源/明るさ : 一回押すと、システムコントロールのダイアログが表示されます。軽く押す操作を繰り返すと、バックライトの輝度調節まで一巡します。長押しすると、ユニットの ON/OFF を切り替えられます。

Micro SD カードポート: VesselView ソフトウェアのアップグレードに使用でき、航海図をアップロードしたり、ウェイポイントや設定を保存したりできます。

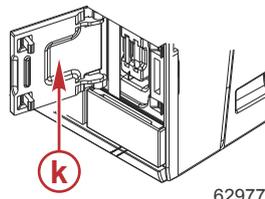
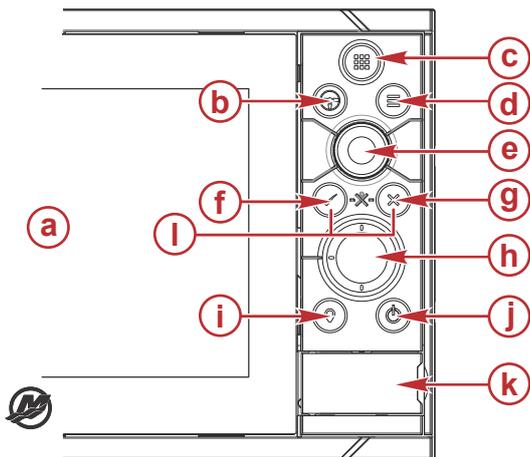
VesselView 702 のリアパネル接続



61397

項目	機能	説明
a	Ethernet	Ethernet ネットワーク接続用
b	NMEA 2K	NMEA 2K ネットワークに接続します
c	ビデオ入力	2つのコンポジットビデオ入力を提供します
d	電源	電源接続用

VesselView 703 のフロントコントロール



62977

- a- タッチ スクリーン
- b- ホイールキー
- c- ページ/ホームキー
- d- メニューキー
- e- 回転つまみ
- f- エンターキー
- g- エグジットキー
- h- 矢印キー
- i- マークキー
- j- 電源キー
- k- カードリーダー ドア
- l- Man overboard (MOB) マークコンベンションキー

VesselView 703 のフロント制御操作

タッチスクリーン : VesselView 703 の画面はタッチセンサー式の領域が数多くあり、タッチして操作する領域と、水平または垂直方向にスワイプして操作する領域があります。

ページ/ホームキー - 押すと、ホーム画面を開いて、ページの選択やオプションの設定を行うことができます。

ホイールキー - ユーザー設定可能なキー。オペレーターマニュアルを参照してください。オートパイロットがないシステムのデフォルト : 短く押すと、分割表示画面のパネル間を切り替えます。長押しすると、分割表示画面の選択中のパネルを最大化します。オートパイロットがあるシステムのデフォルト : 短く押すと、オートパイロットのコントローラーを開き、オートパイロットをスタンバイモードにします。長押しすると、分割表示画面のパネル間を切り替えます。

メニューキー - 押すと、選択中のパネルのメニューを表示します。

ロータリーノブ - 回すと、拡大表示またはメニューをスクロールし、押すと、オプションを選択します。

エンターキー - 押すと、オプションの選択、または設定の保存を行います。

エグジットキー - 押すと、ダイアログを終了し、前のメニューレベルに戻り、パネルからカーソルを消します。

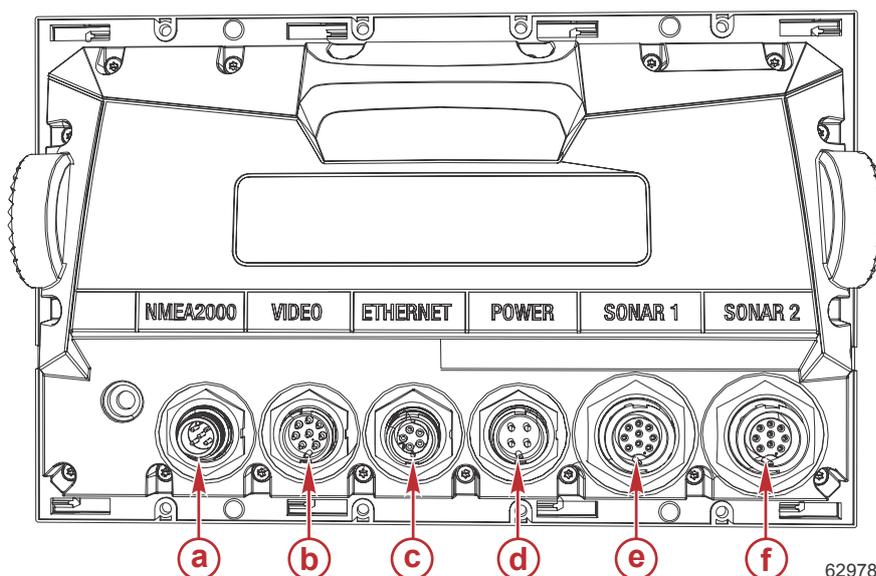
MOB キー - エンターキーとエグジットキーを同時に押し、ボートの位置で MOB (Man overboard) を作成します。

矢印キー - 押すと、カーソルの有効化、またはカーソルの移動を行います。メニュー操作 : 押すと、メニュー項目をナビゲートし、値を調節します。

マークキー - 押すと、船の位置に、またはカーソルが有効なときはカーソル位置にウェイポイントを設定します。

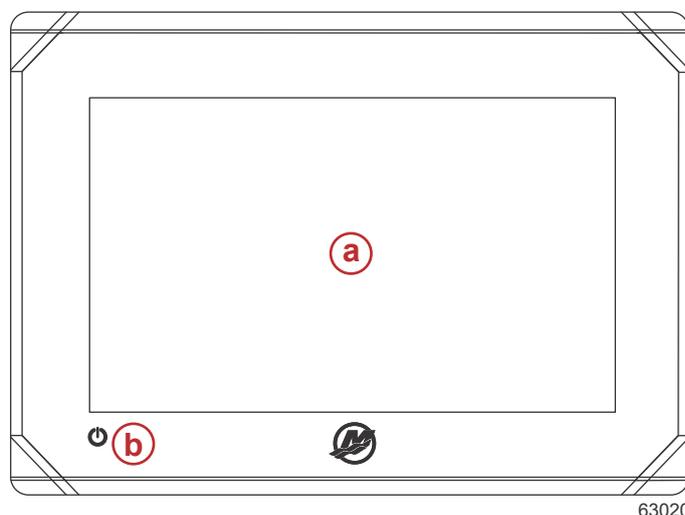
電源キー - 長押しすると、ユニットの ON/OFF を切り替えられます。1 回押すと、システムコントロールダイアログが表示され、さらに押すと、3 つのデフォルト調光レベルを切り替えます。

VesselView 703 のリアパネル接続



項目	機能	説明
a	NMEA 2000	NMEA 2K ネットワークに接続します
b	ビデオ入力	カメラなどの映像ソース用の入力および NMEA0183 ポートを備えています
c	Ethernet	広帯域ネットワークモジュールへの接続
d	電源	電源接続用
e	ソナー 1	単一チャンネル CHIRP の場合、50/200kHz の従来型または HDI トランスデューサー
f	ソナー 2	単一チャンネル CHIRP の場合、50/200kHz の従来型、または TotalScan、StructureScan または ForwardScan トランスデューサー

VesselView 903 のフロント制御



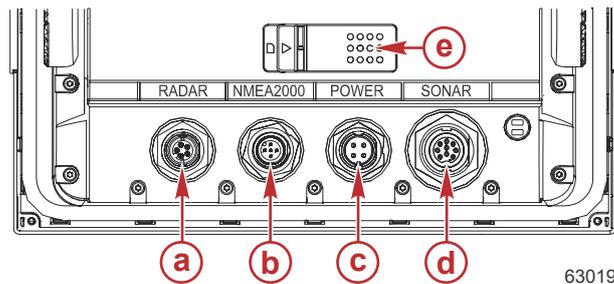
- a - タッチスクリーン
- b - [Power] (電源) ボタン

VesselView 903 のフロント制御操作

タッチスクリーン - ポートデータ画面のタッチ移動ができます。

[Power] (電源) ボタン - 長押しすると、ユニットの ON/OFF を切り替えられます。一回押しすると、システム制御のダイアログが表示されます。

VesselView 903 のリアパネル接続



63019

項目	機能	説明
a	レーダー/イーサネット	ボートのレーダー信号への接続またはイーサネット接続
b	NMEA 2000	NMEA2000 ネットワークへの接続
c	電源	電源接続用
d	ソナー	CHIRP、ブロードバンド、DownScan、SideScan イメージング (トランスデューサーによって異なる)
e	Micro SD カードスロット	チャートのアップロードおよびソフトウェアのアップデート用に2つのカードスロットを備えています

VesselView Link の概要

VesselView Link は、Mercury エンジン搭載ボートの SmartCraft データおよびコントロールシステムを、特定の Simrad および Lowrance 計器と一体化して、それらのユニットのディスプレイで完全に機能する Mercury VesselView ユーザーインターフェースを提供します。Mercury VesselView Link はボートのダッシュ下に容易に取り付けることができ、シングルエンジンまたはマルチエンジン (2~4 基) のインターフェースとして利用できます。以下の計器に対応するようデザインされています。

Mercury VesselView ディスプレイ

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

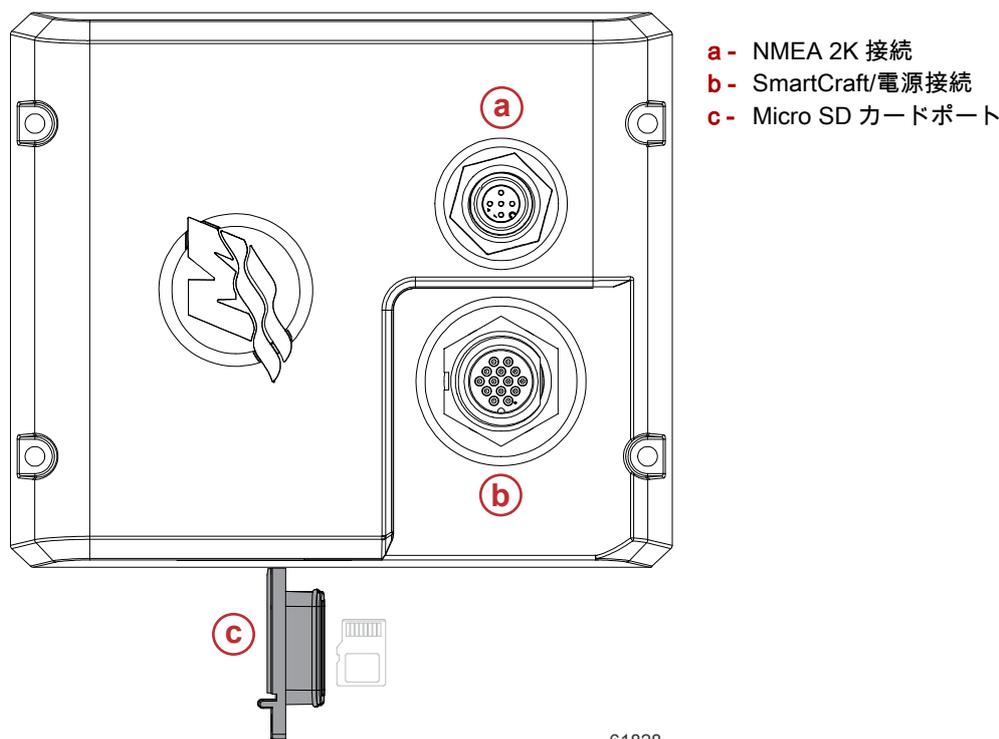
Simrad 互換ディスプレイ

- NSS evo2 および evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Lowrance 互換ディスプレイ

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

VesselView Link の接続



61828

デバイスのメンテナンス

重要： ユニットを使用していないときは、提供されている白プラスチックの日よけカバーを取り付けて、ユニットを保護することをお勧めします。

ディスプレイ画面のクリーニング

塩分などの環境堆積物を防止するために、ディスプレイ画面を定期的にクリーニングすることをお勧めします。乾いた布や湿った布の使用時に、ディスプレイのコーティングが、結晶化した塩によって傷つけられる可能性があります。付着した塩分を溶解して除去するために、布に十分な量の真水が含まれていることを確認してください。クリーニング中は、画面に強い圧力をかけないでください。

布で水アカを取り除けない場合は、温水とイソプロピルアルコールを 1 対 1 の割合で混ぜたものを使用して、画面をきれいにします。アセトン、ミネラルスピリット、テレピン系溶剤 (シンナー)、またはアンモニア系洗剤は使用しないでください。強力な溶剤または洗剤は防幻フィルム、樹脂、ゴム製キーに損傷を与えるおそれがあります。

プラスチック製ベゼルやゴム製キーへの紫外線による損傷を防ぐために、ユニットを使用していないときはサンカバーを設置することをお勧めします。

メディアポートのクリーニング

結晶化した塩などの堆積物を防止するために、メディアポートドアエリアは定期的にクリーニングしてください。

NOTES :

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

目次

VesselView 起動警告画面.....	16	速度のセットアップ.....	24
スプラッシュ画面.....	16	アクティブトリム設定.....	25
セットアップウィザード.....	17	セットアップウィザードの終了.....	27
設定のインポート.....	19	スクリーンショットの作成.....	27
エンジンのセットアップ.....	19	データソースのセットアップ.....	30
ディスプレイのセットアップ.....	21	データソース.....	30
デバイスのセットアップ.....	21	データ画面の拡大.....	32
単位のセットアップ.....	22	計器バー.....	33
タンクの設定.....	22	エンジンデータ選択.....	34

VesselView 起動警告画面

VesselView を起動すると、警告画面が表示され、本製品をナビゲーションの一次ソースとして利用してはならないという内容のメッセージと、ユーザーには操作および関連リスクに関する責任があるという内容のメッセージが表示されます。

WARNING

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

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

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

User assumes all liability for operation and associated risks.

Accept

61413

スプラッシュ画面

イグニッションキーをオンにすると、Mercury の起動スプラッシュ画面が表示されます。Mercury ロゴが画面の中央に表示されます。起動プロセス中は、このロゴが表示され続けます。起動中に、ボタンを押しまくるなどして、先を急ごうとするのはお止めください。エミッションコントロール付きのパワーパッケージでは、画面左下にエンジンアイコンが表示されません。



61484

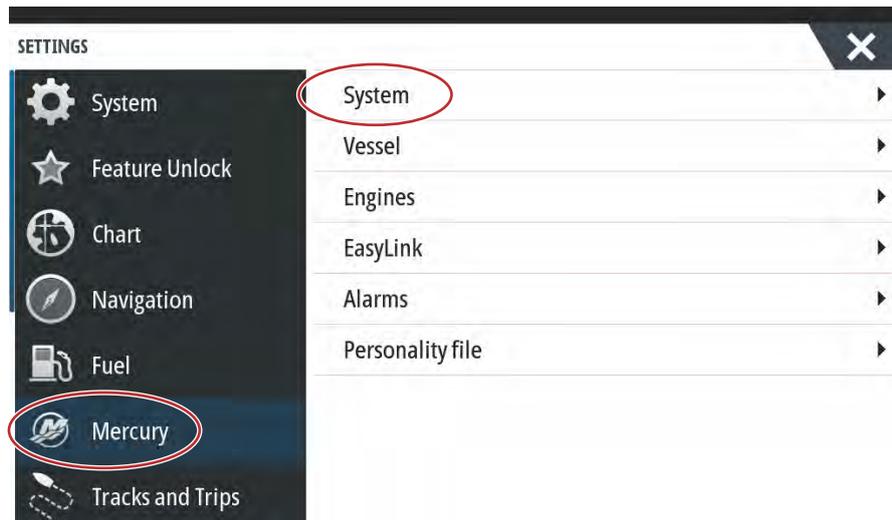
セットアップ ウィザード

VesselView セットアップウィザードは、VesselView を設定するための最初のステップをガイドします。セットアップウィザードには、**[Settings]** (設定) メニューからいつでもアクセスできます。**[System Controls]** ウィンドウを開きます。**[System Controls]** ウィンドウは、ユニットの上部から画面に向かってスワイプすると表示されます。**[Settings]** (設定) タイルを選択します。



61504

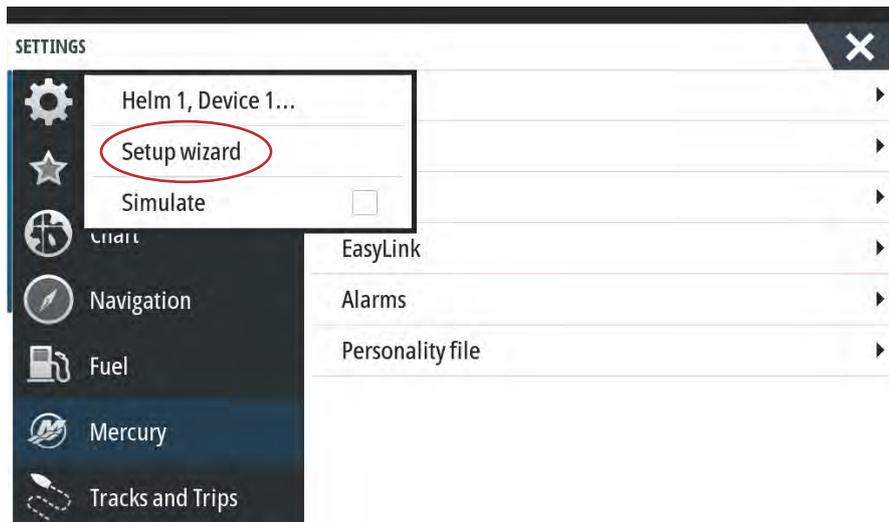
画面左下の**[Mercury]** オプションを選択します。**[System]** (システム) オプションを選択します。



61505

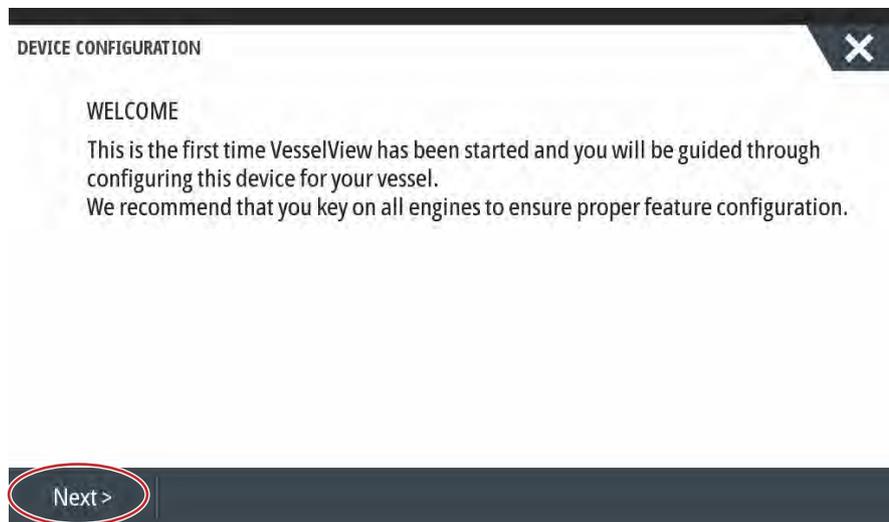
章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

[System] (システム) メニューで、[Setup wizard] (セットアップ ウィザード) オプションを選択します。



61506

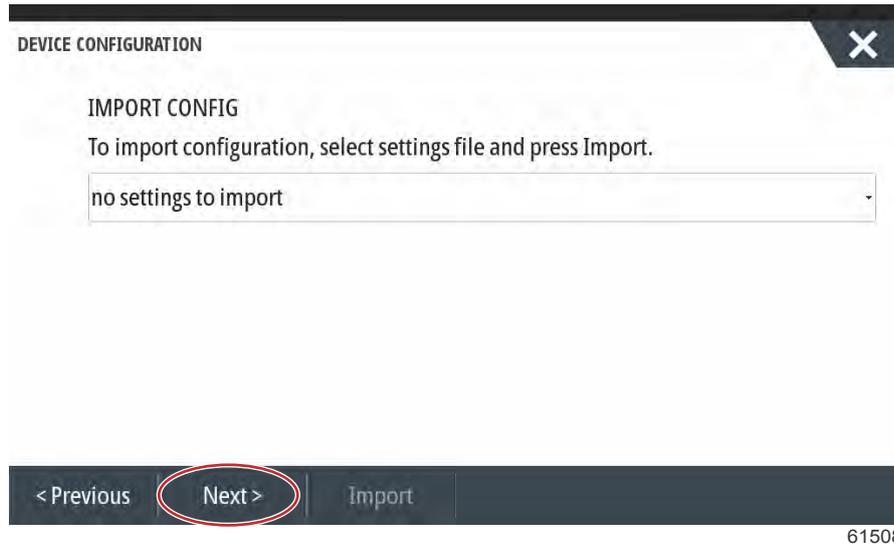
[Device Configuration] (デバイス構成) の [WELCOME] (ようこそ) 画面で、[Next] (次へ) を選択して、セットアップウィザードを開始します。



61507

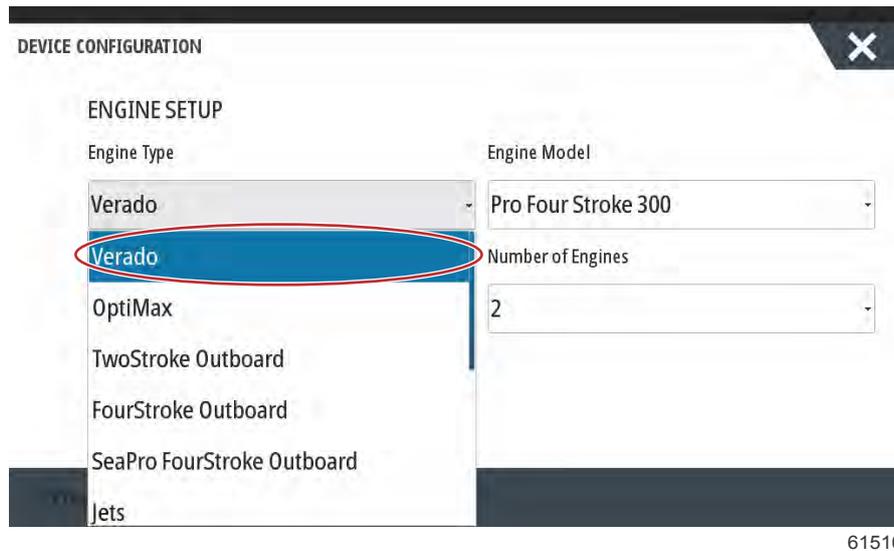
設定のインポート

既存のボート設定をインポートするには、設定ファイルが入っている FAT または FAT 32 micro SD カードを挿入して、ドロップダウンメニューから、そのファイルを選択します。インポートするファイルがない場合は、[Next] を選択して、先へ進みます。



エンジンのセットアップ

1. **[Engine Setup]** (エンジンセットアップ) 画面で、回転ノブを使用するか、またはメニューフィールドをタッチして、適切なオプションを選択します。
2. **[Engine Setup]** (エンジンセットアップ) 画面で、各フィールドの選択肢を選びます。

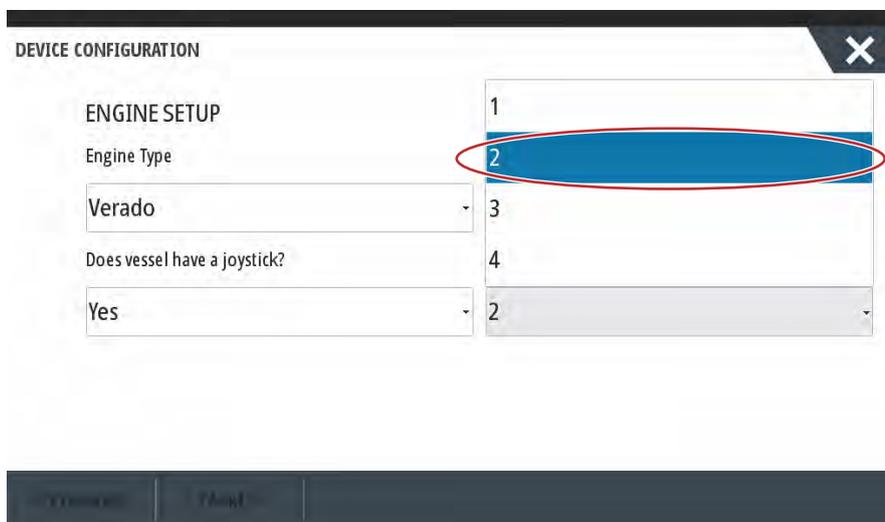


エンジンファミリー選択



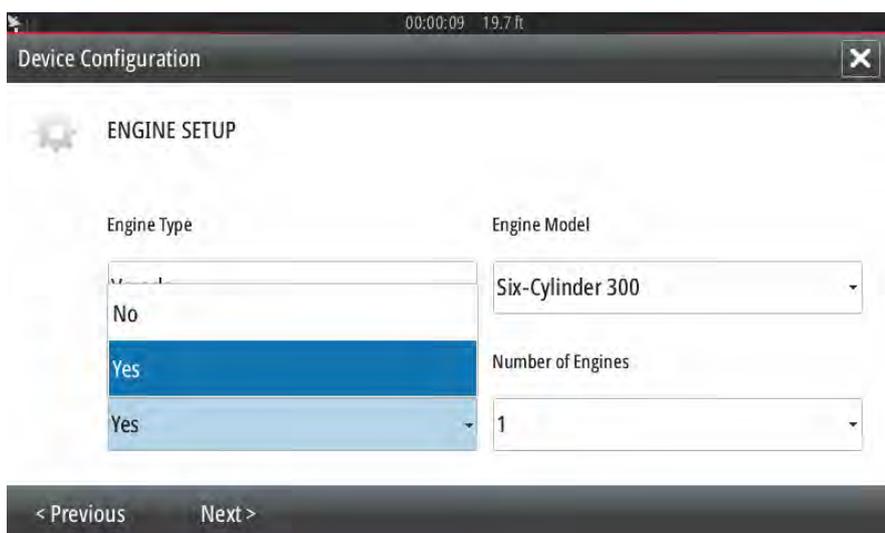
61512

エンジンモデル選択



61517

エンジンの基数



61514

操縦桿選択

3. 選択が完了したら、[Next] を選択して、先へ進みます。

ディスプレイのセットアップ

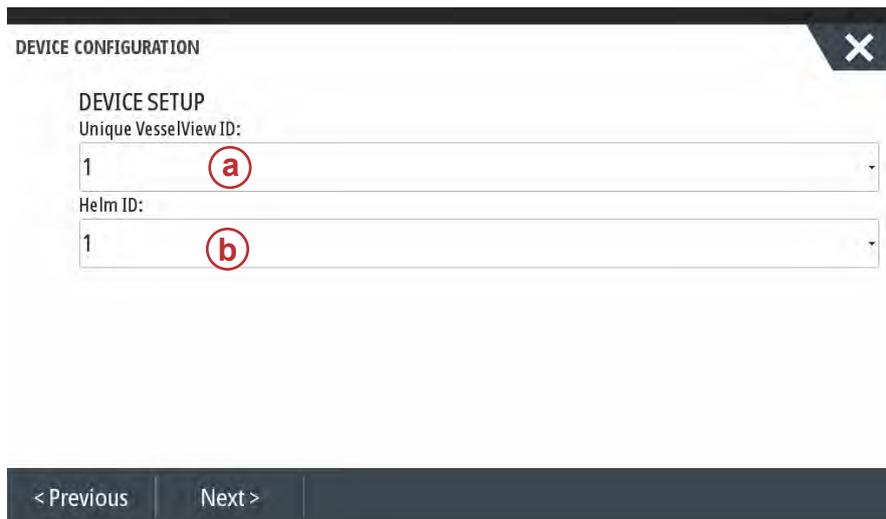
[Engine Setup] 画面で選択したエンジン基数に応じて、この VesselView ユニットで表示するエンジンを選択します。最大 4 基まで選択できます。[Next] を選択して、先へ進みます。



61522

デバイスのセットアップ

[Device Setup] (デバイスセットアップ) 画面で、回転ノブを使用するか、またはメニューフィールドをタッチして、適切なオプションを選択します。複数の VesselView デバイスを使用する場合は、各ユニットに一意の番号を割り当てて、データに関わる問題を防止してください。ヘルム番号は、各 VesselView ユニットの場所と一致する必要があります。一般に、メインヘルムを「1」、セカンダリーヘルムを「2」とします。[Next] を選択して、先へ進みます。

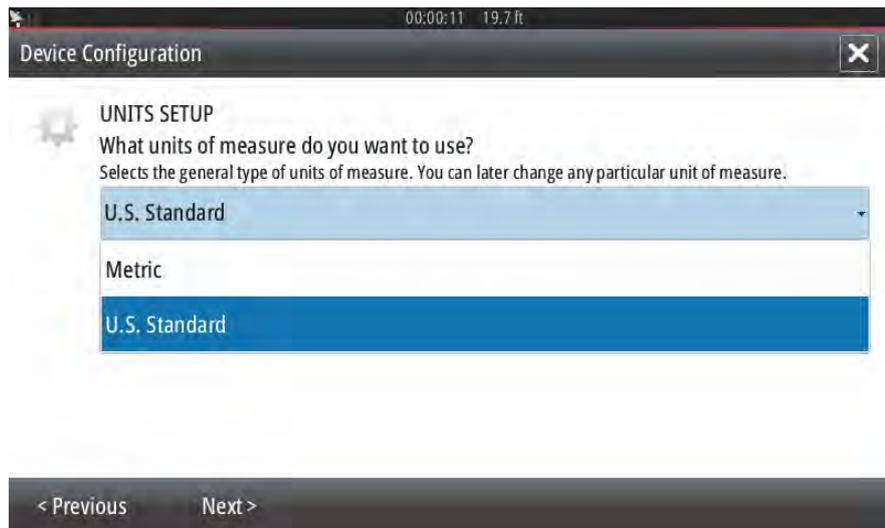


- a - VesselView 識別フィールド
- b - ヘルム識別フィールド

61523

単位のセットアップ

VesselView の画面に表示されるデータの測定単位 (速度、距離、および容積) を選択します。特定の測定単位を後で変更できます。



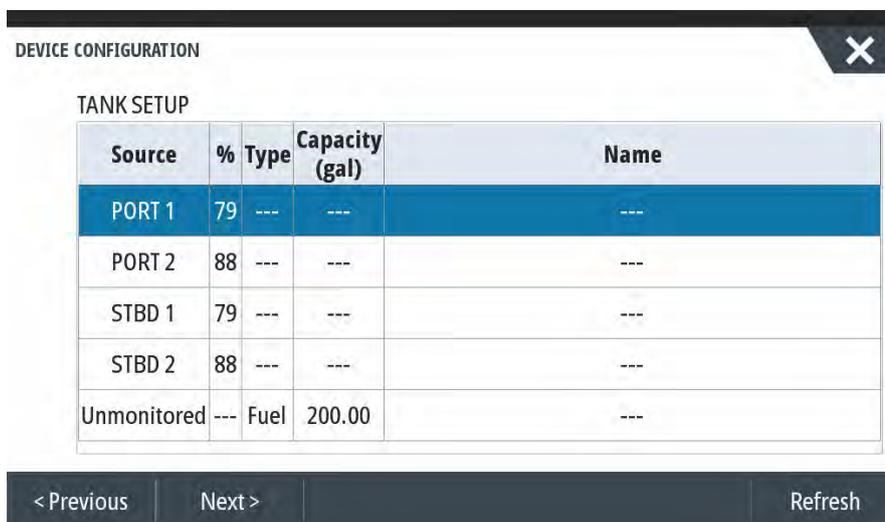
61521

タンクの設定

タンクセットアップ画面では、タンクタイプ、タンク容量、およびタンク名を割り当てることができます。[%] 列は、現在のタンク容量を表します。[Refresh] (更新) ボタンを選択すると、タンクセンサーにクエリが送られ、読取値が更新されます。

「Unmonitored」(未監視) のタンクは、それについてセンサーが関連付けられていないタンクです。燃料レベルは、エンジンから使用した燃料の推定量を基に変化します。

カスタマイズするタンクの行を選択します。



61524

タンクの種類には、燃料、オイル、水、雑排水、トイレの汚水および発電機用があります。タンクの種類で発電機用を選択しても、ボート推進燃料タンクの全体量に発電機用タンクの量が追加されるわけではありません。

61525

タンクのタイプを選択します。

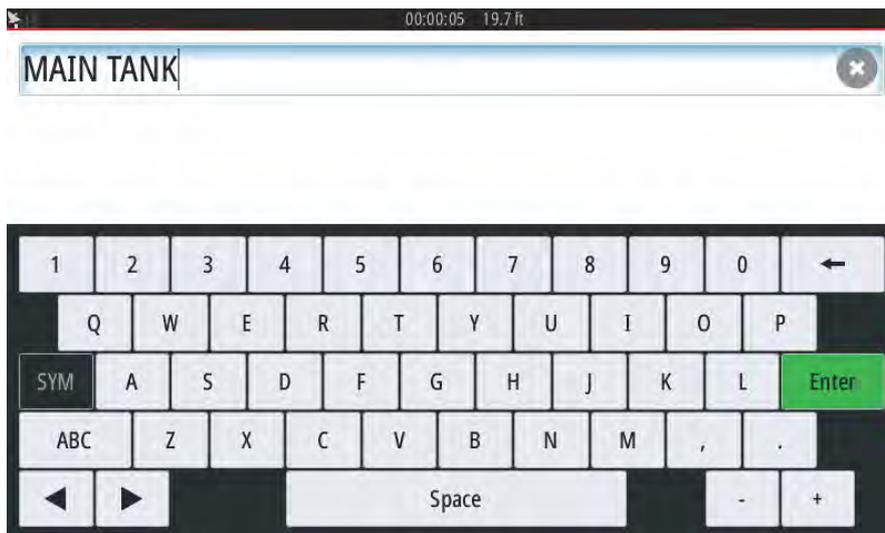
画面上のキーパッドを使用して、容量を入力してください。タンク容量データの入力が完了したら、[OK] を選択して、キーパッドを閉じます。

VesselView により、操船者は監視中のタンクの容量値を反転できます。このオプションは、北米での使用向けに製造されたセンダーとは逆のデータを送信するタンクセンダーを調節するために利用できます。

61526

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

タンク位置が [Name] (名前) フィールドに反映されます。タンクの名前を変更するには、そのフィールドを選択して、画面上のキーパッドを使用して、タンク名を書き換えます。

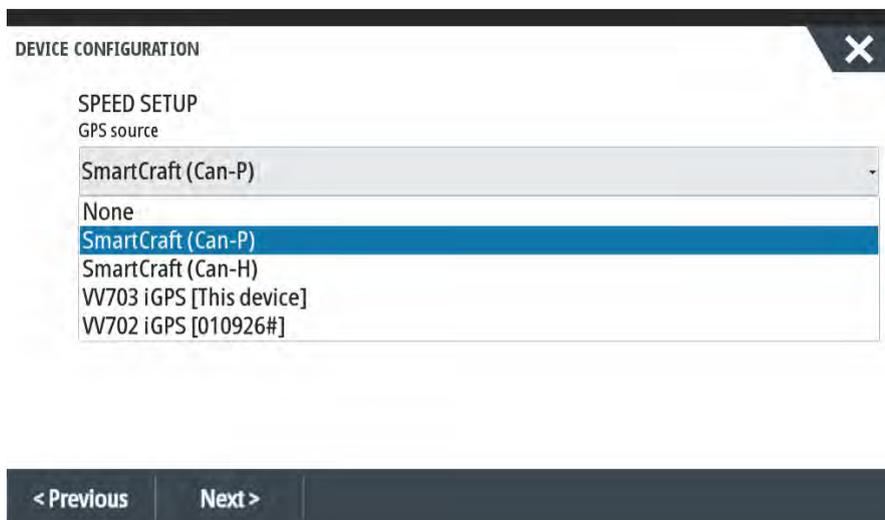


61528

タンク名を入力後、キーボードの[Enter]を選択して、[タンク Setup] (タンクセットアップ) 画面の次のタンクの行へ進みます。すべてのタンクについて、任意のデータを入力したら、下端にある [Refresh] (更新) ボタンを選択します。すべてのデータフィールドが正確であることを確認して、[Next]を選択して、セットアップウィザードを先へ進めます。

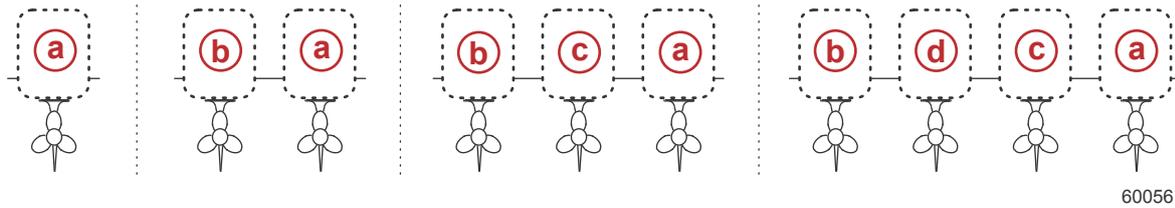
速度のセットアップ

[Speed Setup] (速度セットアップ) メニューには、VesselView による速度情報の取得方法を定めるためのオプションが3つあります。GPS 付きのポートの場合は、ドロップダウンメニューから、利用可能なデバイスを選択できます。ピトーセンサー付きのポートの場合は、このオプションを選択します。パドルホイール付きのポートの場合は、選択するオプションはドロップダウン表示されます。速度情報源を選択したら、[Next]を選択して、先へ進みます。



61529

ピトーおよびパドルホイール源の選択肢は、下図に示す通りです。速度データを VesselView に伝達するエンジンまたはドライブユニットを選択します。



60056

- a- PCM0 = スターボード アウター
- b- PCM1 = ポート アウター
- c- PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d- PCM3 = ポート インナー

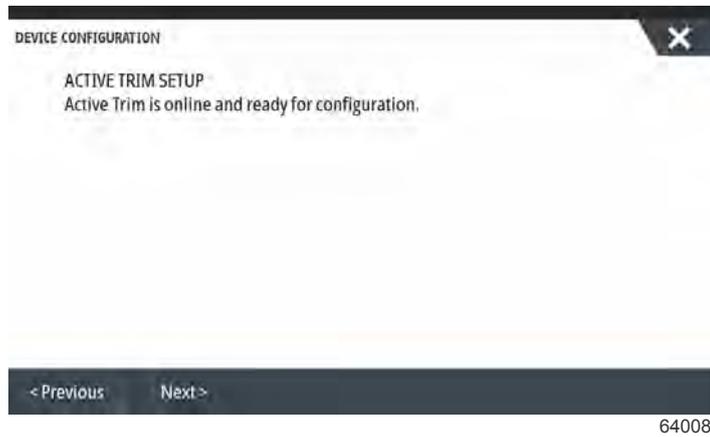
アクティブトリム設定

Setup Wizard を使用すると、操船者はアクティブトリムの設定および環境設定へ移動します。各手順に関する画面上の指示に従ってください。



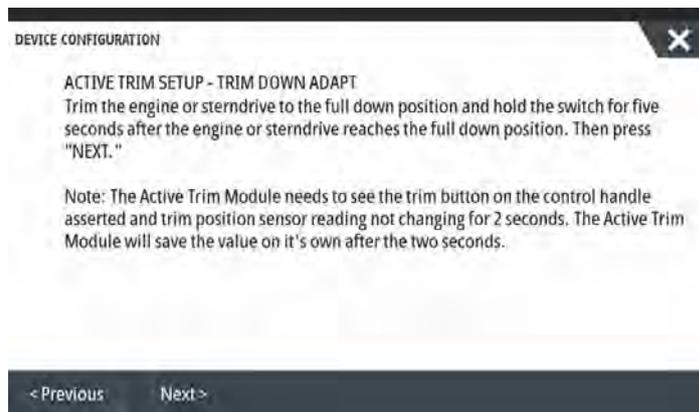
64007

アクティブトリム機能の選択



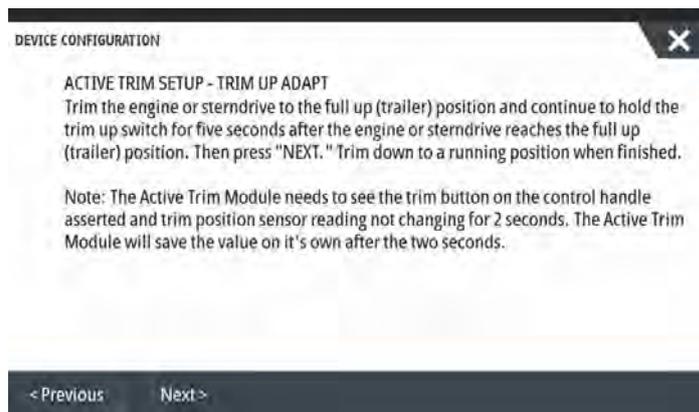
64008

アクティブトリムアクティベーション画面



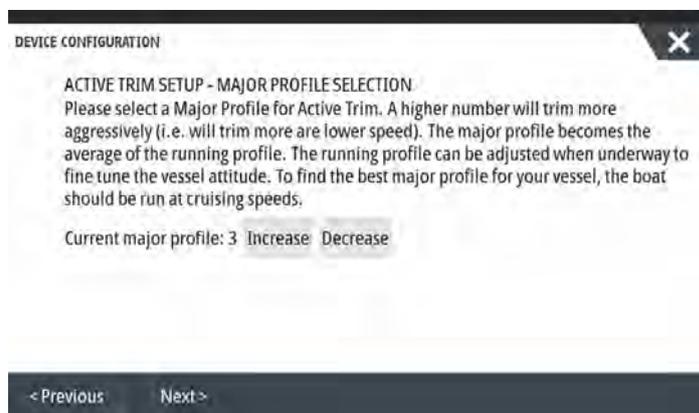
64010

トリムダウン適応画面



64011

トリムアップ適応画面

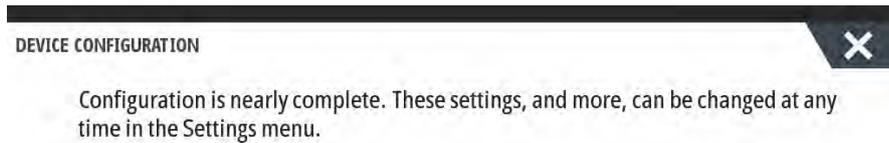


64009

主なプロフィール選択画面

セットアップ ウィザードの終了

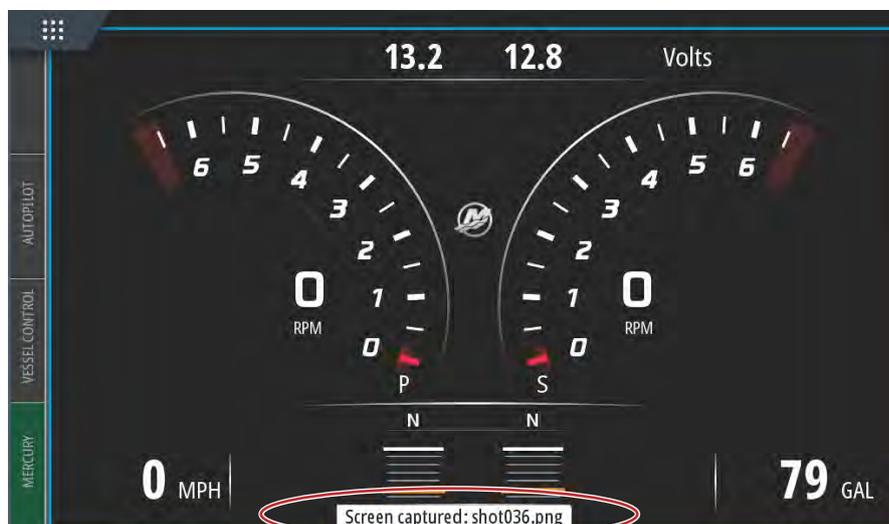
[Finish] (完了) を選択して、VesselView のセットアップウィザードを完了します。[Finish] 画面がポートの動作画面に切り替わるまで、ユニットの電源を切らないでください。



61530

スクリーンショットの作成

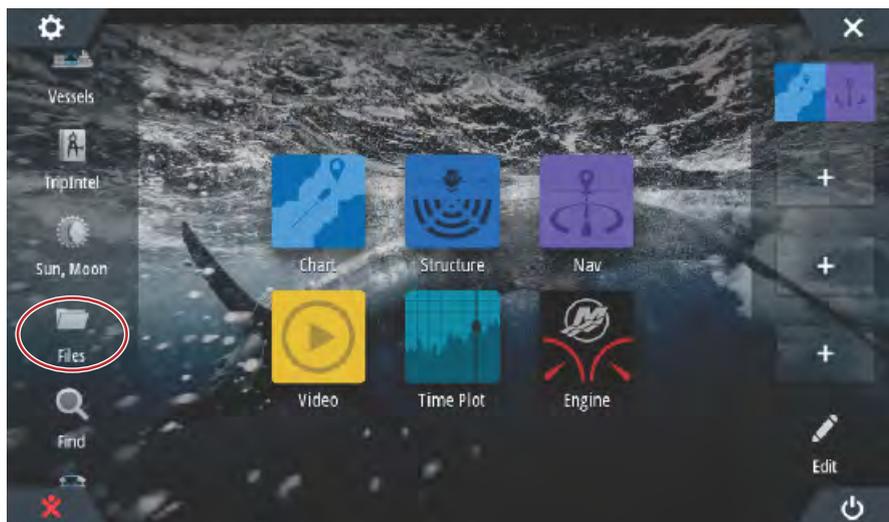
VesselView には、スクリーンショットを取り込んで、保存し、SD カードにダウンロードできる機能があります。VesselView 502 および 903 のスクリーンショットの場合、[Settings] (設定) > [System] (システム) メニュー内のスクリーンショット オプションを ON にします。画面領域の上端をダブルタップし、スクリーンショットを有効にします。VesselView 702 および 703 からのスクリーンショットの場合、[Power] (電源) ボタンと [Home] (ホーム) ボタンを同時に押します。VesselView 502 の場合、スクリーンショットはオープンダイアログボックスのヘッダーバーをダブルタッチするか、開いているダイアログボックスがない場合、画面ヘッダーバーをダブルタッチすることで撮ることができます。画面下部に、スクリーンショットの画像番号が含まれた通知タブが表示されます。この通知タブは、スクリーンショットには表示されません。



61472

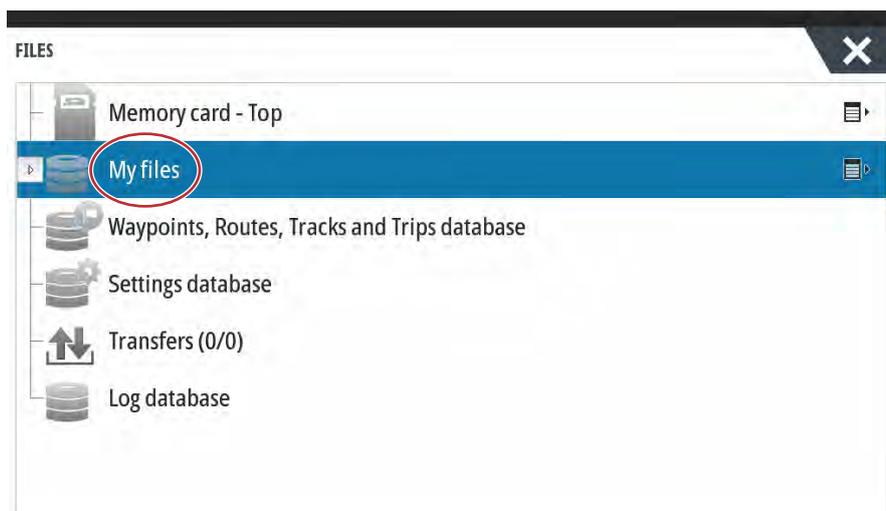
章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

VesselView には、スクリーンショットを保存できる内部メモリ容量があります。スクリーンショット、ウェイポイント、追跡、航路などのファイルは、SD カードやその他の外部記憶デバイスにバックアップして、内部メモリの容量は可能な限り、空けておくことをお勧めします。デフォルトでは、スクリーンショットはすべて、[My Files] の [Screenshots] (スクリーンショット) フォルダに保存されます。[My Files] フォルダにアクセスするには、ユニットの上部からスワイプ画面に向かってスワイプすると、左側にオプションが表示されます。[Files] を選択します。

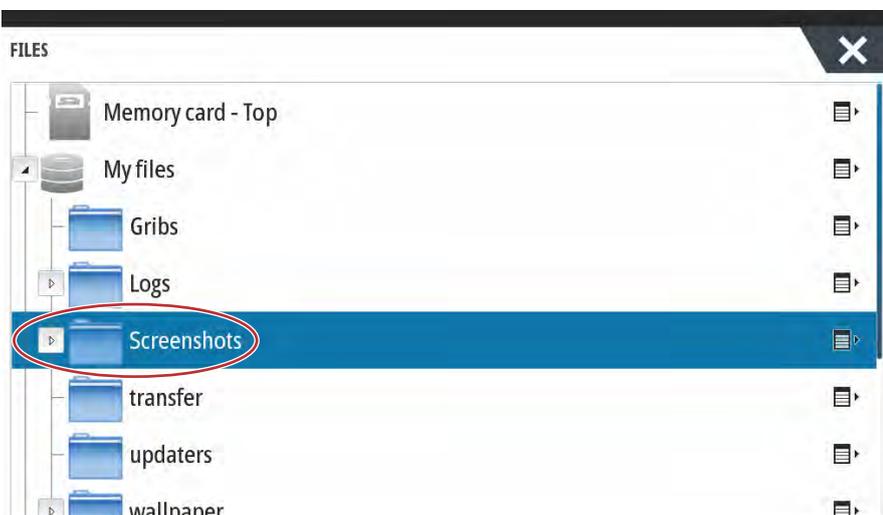


61473

[My files] フォルダを開き、[Screenshots] フォルダにナビゲートします。[Screenshots] フォルダには、取り込んだスクリーンショットがすべて表示されます。スクリーンショットは、SD カードにコピーして、パソコンやモバイルデバイスに転送できます。

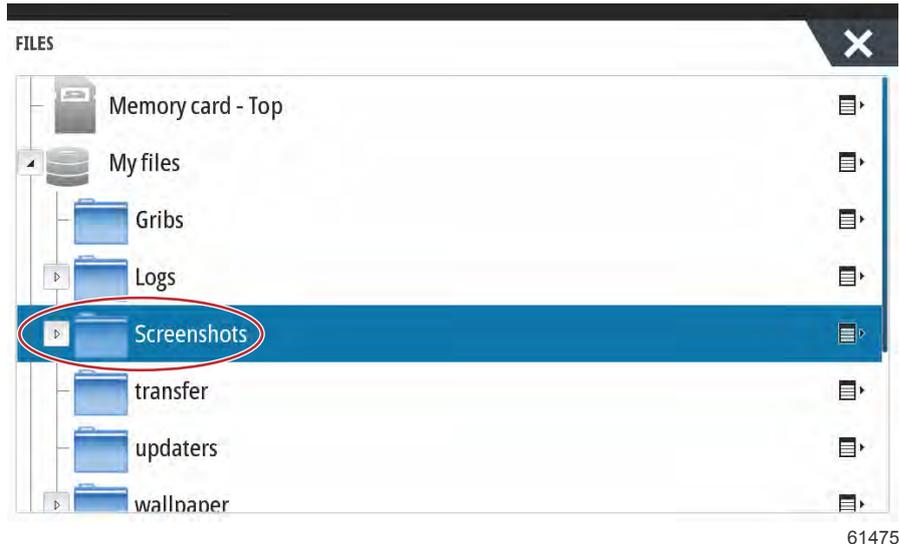


61474

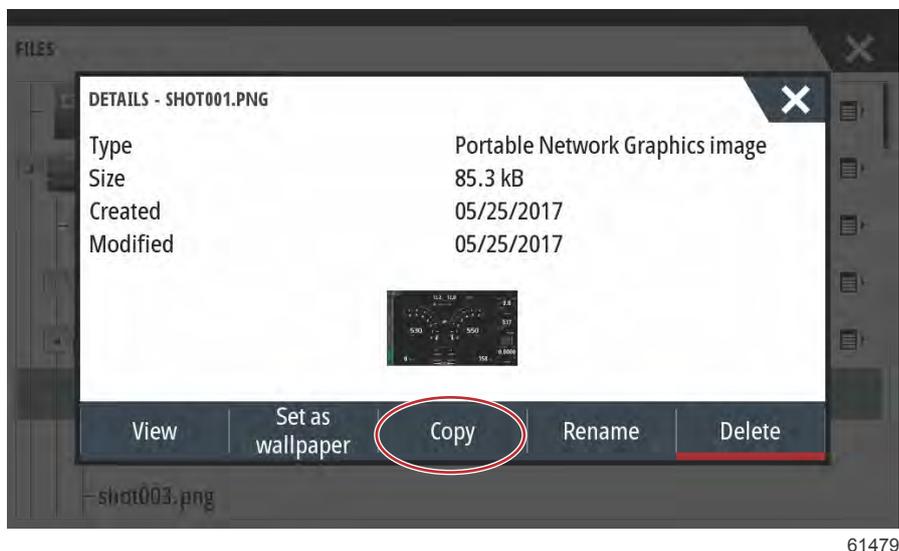


61475

スクリーンショットは個別に選択してアクセスできます。[Files] ウィンドウの右側にある[Details] (詳細)アイコンを使用すると、すべてのスクリーンショットに一括アクセスできます。このアイコンを選択すると、スクリーンショットの詳細を表示したり、すべてのスクリーンショットをコピーまたは削除したりすることができます。

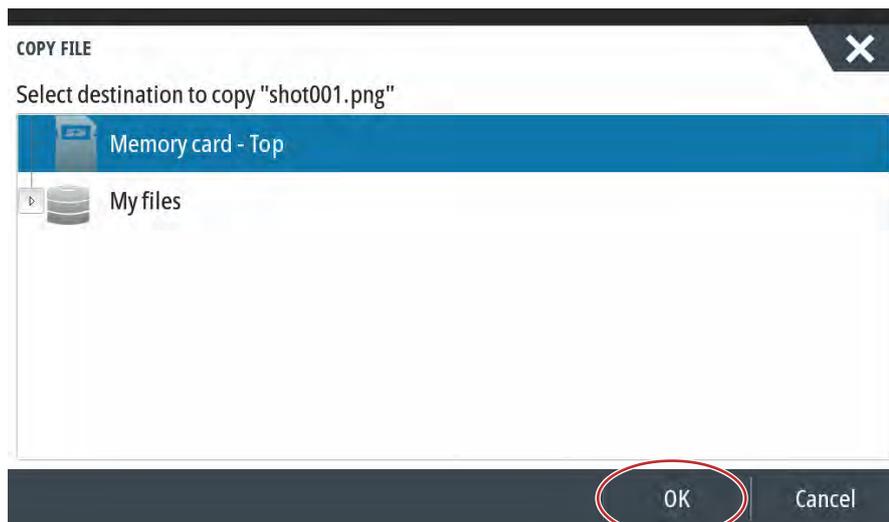


個別にスクリーンショットを選択すると、ウィンドウがオプション ([View] (表示)、[Set as wallpaper] (壁紙として保存)、[Copy] (コピー)、[Rename] (名前の変更)、または [Delete] (削除)) とともに表示されます。VesselView から画像をダウンロードするには、[Copy] を選択します。



章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

SD カードを VesselView に挿入した状態で、[Memory card] (メモ리카ード) を保存先として選択し、[OK] を選択します。ウィンドウが閉じるには、画面右上の [X] を選択します。そうすると、[Screenshots] フォルダに戻ります。他の画像をダウンロードするには、この手順を繰り返します。



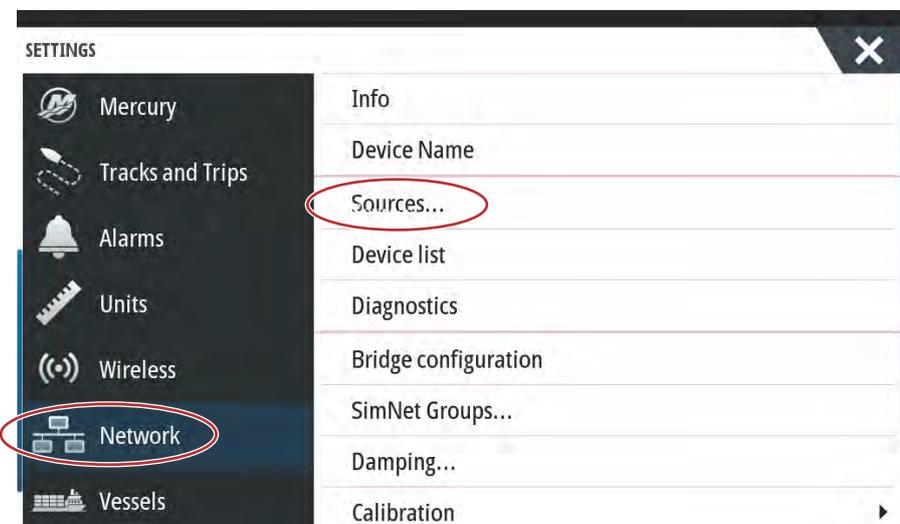
61480

データ ソースのセットアップ

データソース

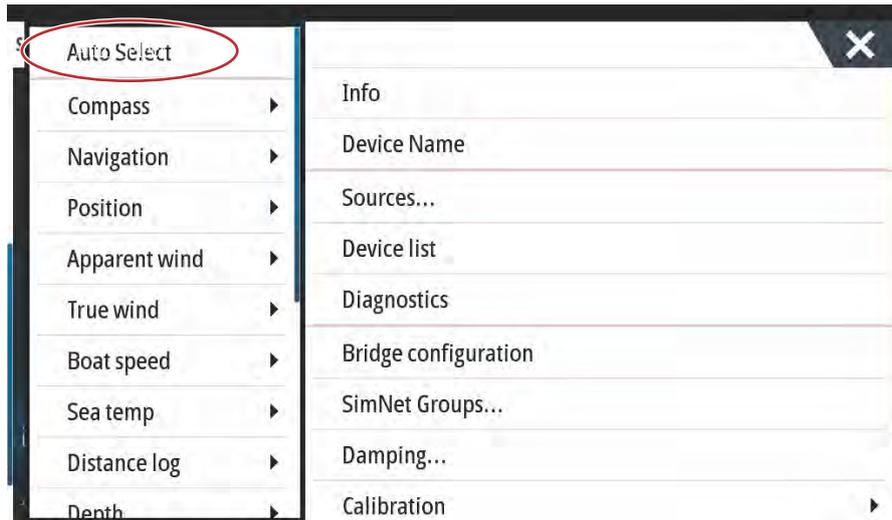
データソースをセットアップするには、画面上部の [HOME] タブを選択します。

すべて製品の電源を ON、すべてのエンジンを ON にして、データを生成するすべてのソースが確実に検知されるようにします。[System Controls] ウィンドウを開きます [System Controls] ウィンドウは、ユニットの上部から画面に向かってスワイプすると表示されます。[Settings] タイルを選択します。画面左下の [Newtork] オプションを選択します。[Sources...] (ソース) を選択します。 .



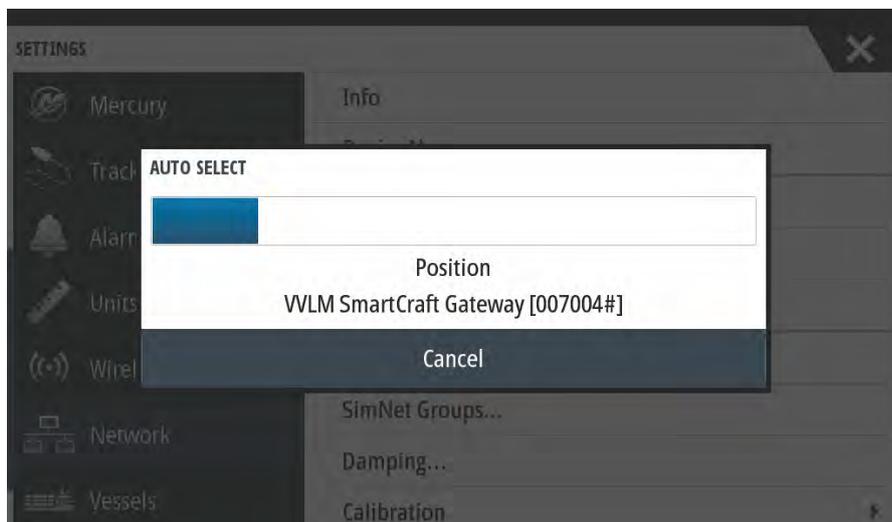
61531

VesselView に、データを生成するソースとなる数多くのデバイスが表示されます。ポート上の検知可能なデバイスすべてに対する一般的なクエリの場合は、リストの一番上にある [Auto Select] オプションを選択します。



61533

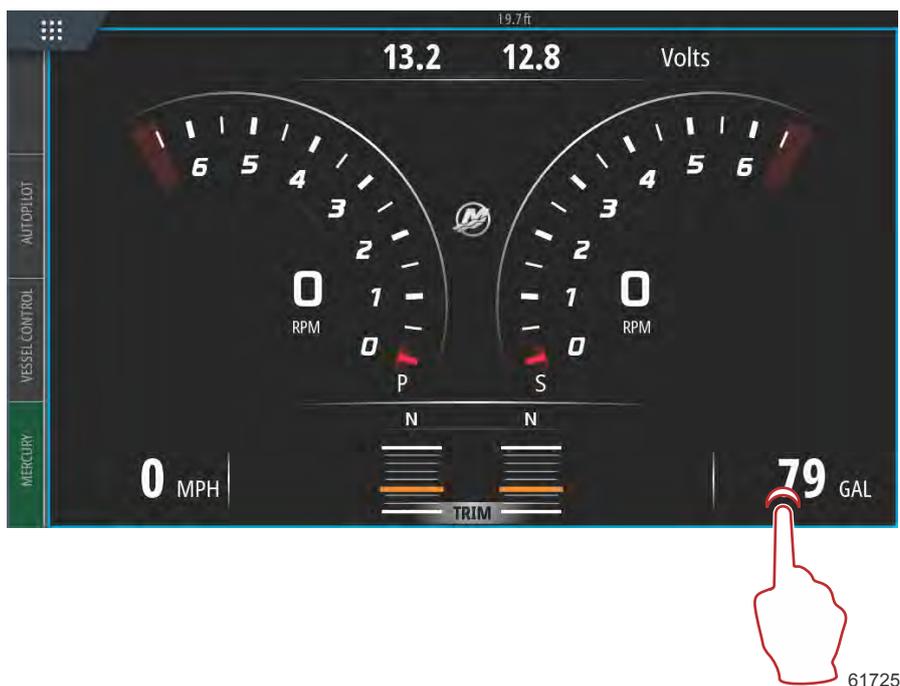
自動選択は、ネットワークを検索して、この自動選択プロセス中に検知されたすべてのデバイスを一覧にまとめます。プログレスバーが完了したら、画面右上の [X] を選択して、[Settings] メニューを閉じます。



61534

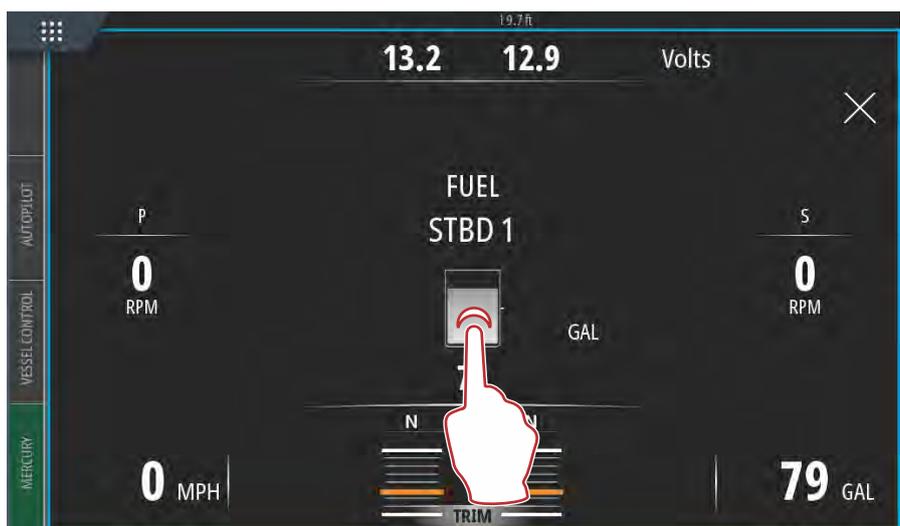
データ画面の拡大

メインの [VesselView] 画面のデータフィールドを拡大するには、そのフィールドを選択します。



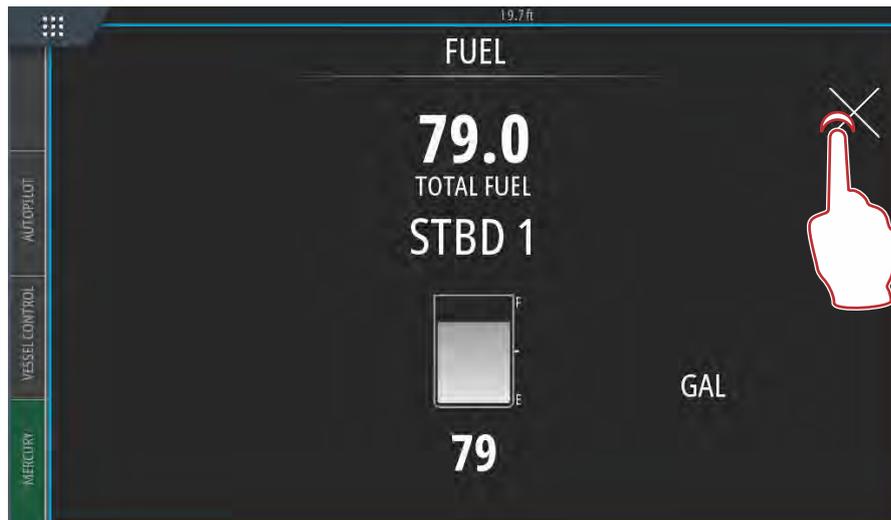
61725

画面内に、データが中サイズで表示されます。



61726

データ情報フィールドをもう一度選択すると、その選択したデータがフル画面表示されます。これは、補助ジョイスティック位置からナビゲートしているときなど、画面を遠くから見る場合に便利です。[X] を選択すると、VesselView のメインナビゲーション画面に戻ります。



61727

計器バー

計器バーを有効にするには、ディスプレイの上部から画面の上部に向けてスワイプします。これにより、[System Controls] ウィンドウが表示されます。[Instrument bar] (計器バー) タイルを選択して、計器バーをアクティブにします。



61482

計器バーは、ディスプレイの右側にあります。計器バーのさまざまなタイルに、テキストデータと数値データが入っています。操船者は、計器バーの各タイルを変更できます。ポートの用途に応じて、役立つ情報の入ったデータタイルを追加する、船上ライフスタイルオプションもあります。

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

計器バーを設定して 1 本または 2 本のバーを表示できます。2 本のバーを表示するように指定した場合、[Animate] ボックスを選択すれば、バーが互い違いに自動表示されるように設定できます。バーのデータが表示される時間周期を選択することもできます。



61731

メニューを使用して、片方または両方のバーに入れる定義済みのアクティビティーを選択します。アクティビティーバーを選択すると、定義済みの計器がバーに表示されます。

注意： この操作では、計器バーが現在のページでのみオフになります。

計器バーのオン/オフ

1. これを選択して、計器バーを有効にします。
2. [MENU] (メニュー) ボタンを選択し、メニューを開きます。
3. [Bar 1] または [Bar 2] を選択した後、定義済みのアクティビティーバーを選択します。

計器バーの内容を編集する

1. これを選択して、計器バーを有効にします。
2. [MENU] (メニュー) ボタンを選択し、メニューを開きます。
3. [Edit] (編集) を選択し、変更したい計器を希望する計器に置き換えます。
4. 表示したい内容をデータの選択ダイアログから選択します。
5. [MENU] (メニュー)、[Finish editing] (編集完了) の順に選択し、変更内容を保存します。

エンジンデータ選択

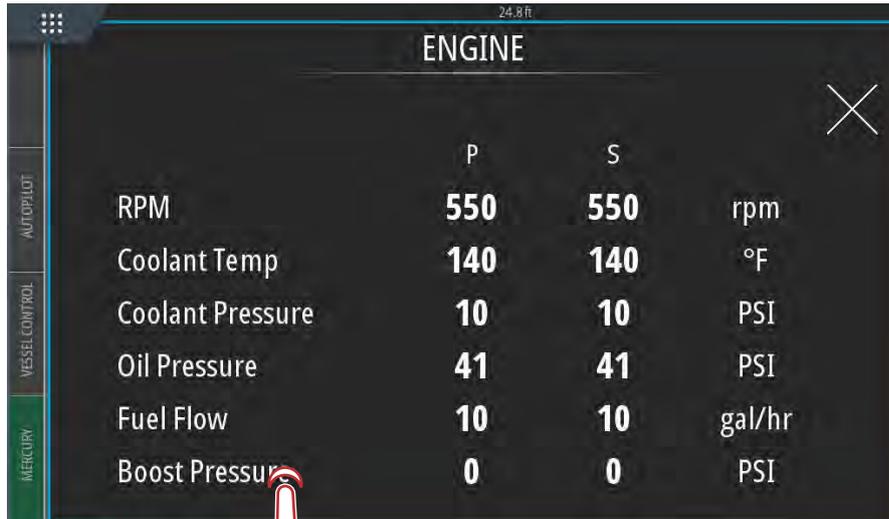
VesselView には、画面中央にある Mercury M ロゴを長押しすることでアクセスできるエンジンデータ選択機能があります。



63925

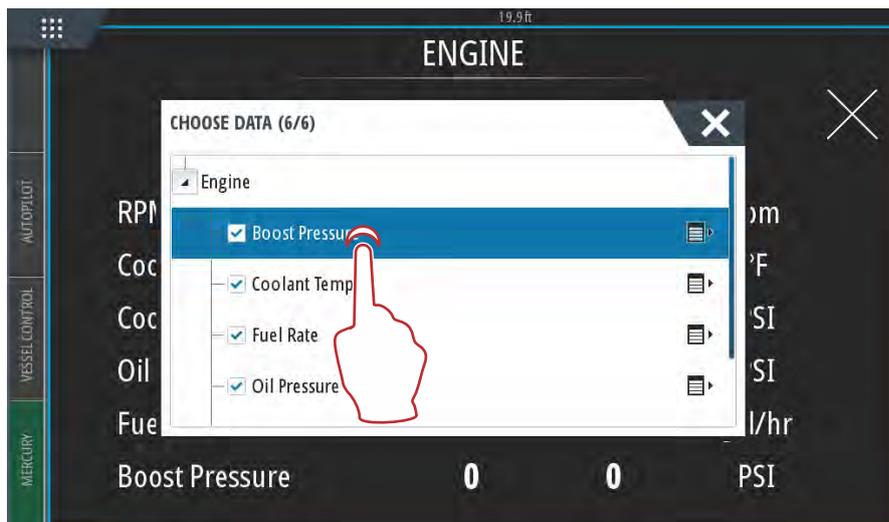
M ロゴの位置

VesselView により、チェックした、またはアクティブ状態のエンジンパラメーターがすべてディスプレイに表示されます。表示中のエンジンデータ行を長押しすると、利用可能なエンジンデータ項目のファイルメニューが表示されます。操船者は入力内容を選択し、データのオン/オフを切り替えることができます。ボックスをチェックした場合は、そのデータが表示され、ボックスにチェックが入っていない場合は、VesselView に表示されているデータからそのデータが削除されます。



63925

エンジンデータ項目の選択

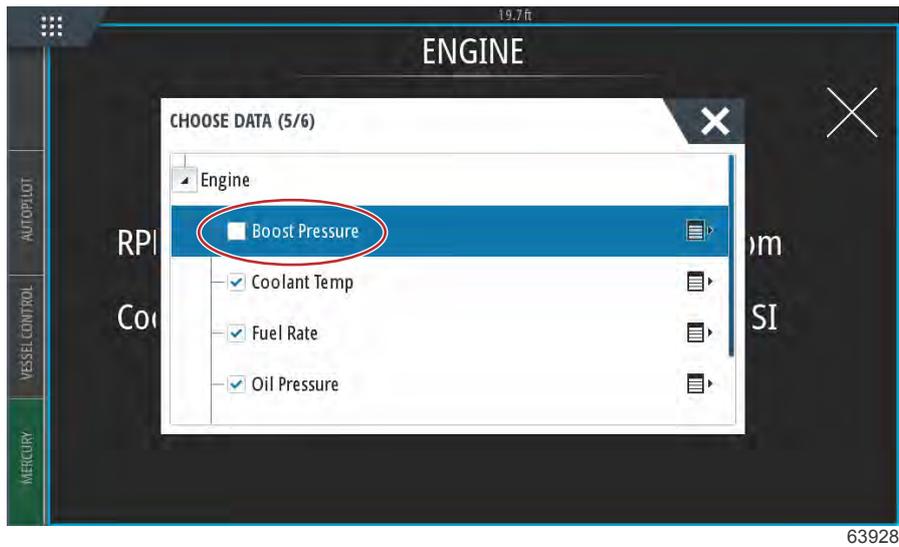


63927

タッチして項目のオン/オフを切り替えます

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

ボートのパワーパッケージによっては、Setup Wizard での入力の際に、エンジンがそのデータを使用も送信もしないため、特定の項目の実データが表示されない場合があります。例えば、ディーゼルインボードエンジンでは、ターボチャージャーブースト圧力が伝えられますが、MerCruiser ガスエンジンでは、ターボチャージャーが含まれていないため、このデータは伝えられません。



項目をチェックしなかった場合は、データが表示されません。

章 3 - 機能と操作

目次

メンテナンス.....	38	プロフィール概要.....	52
エンジンのメンテナンス スケジュール.....	38	主なトリムプロフィール曲線.....	52
Smart Tow モード.....	39	主なトリムプロフィールの曲線重複.....	53
スマート牽引.....	39	スカイフック.....	53
特徴.....	39	概要.....	53
Smart Tow の無効化.....	43	VesselView と設計 2 操縦桿.....	53
クルーズ制御モード.....	43	機能.....	54
クルーズ制御.....	43	スカイフック.....	54
クルーズ コントロール モードの有効化.....	43	船首方向.....	55
トロール制御モード.....	45	自動船首の連携.....	55
トロール制御.....	45	ルート.....	55
アクティブトリム.....	48	スカイフックアドバンス機能対応 VesselView デバイス.....	58
要件.....	48	アドバンス機能.....	58
アクティブトリムの紹介.....	49	船首調整.....	58
動作の仕組み.....	49	BowHook.....	59
GPS.....	50	DriftHook.....	59
浅瀬での船舶の操縦.....	50	スカイフックアドバンス機能の購入.....	59
トレーラー位置とアクティブトリム.....	50	船首調整.....	59
設定および構成.....	50	DriftHook.....	60
構成メモ.....	50	BowHook.....	61
構成手順.....	50		

メンテナンス

エンジンのメンテナンス スケジュール

システムスキャン中に保守通知が検知された場合は、画面左下の [Mercury] タブが青色で表示されます。一般常識を持って大切なボートを守ると同時に、エンジンオイルを定期的に、できれば毎回、使用前に、チェックしてください。

メンテナンス予定日を過ぎていたり、起動時のスキャン後に、メンテナンスを促すポップアップが表示されます。ポップアップを閉じることはできますが、ボートのキーをオンにするたびに、通知が表示されます。メンテナンス通知を了承すると、VesselView のメンテナンスのタイムフレームがリセットされます。メンテナンス予定に関する具体的な情報にアクセスするには、以下の手順に従って、メンテナンスについて説明しているメッセージをナビゲートします。また、いつでもメンテナンスバーを表示して、メンテナンス予定を確認できます。所有者によるメンテナンスが行われない場合は、このメンテナンス予定を参考にして、ディーラーに予約を入れることができます。

画面左下の [Mercury] タブを選択します。



61536

[MORE] (その他) オプションを選択します。



61536

メンテナンス予定日までの残り時間を表示するには、[MAINTENANCE LIFE] (メンテナンス期限) オプションを選択します。プログレスバーが青いほど、メンテナンスを早期に実行する必要があることを示します。



61540

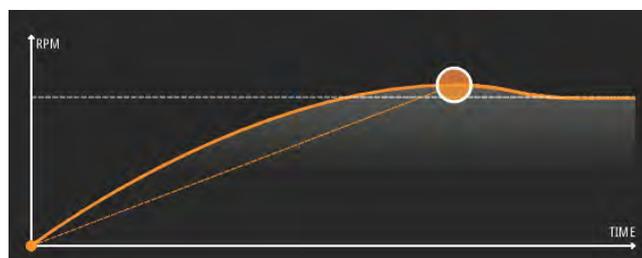
メンテナンス期限

Smart Tow モード

スマート牽引

Smart Tow は、ウォータースキーやチュービングなどの多様なマリンスポーツ用具に合わせて、ボートの加速と速度目標を管理するために簡単に使用できるプログラムです。Smart Tow は、加速、ホールショット、オーバーシュート、減速、一定速度目標など、推測に頼りがちな速度調節の課題に対応します。プロファイルを選択し、それを有効にし、コントロールハンドルをスロットル全開にすれば、その他の調節や操作は、Smart Tow に任せられます。

[Smart Tow] 画面では、Smart Tow 機能の詳細を選択、設定、および調整できます。Smart Tow を有効にして、起動シーケンスを実行すると、起動グラフのドットがアニメーション化されます。このドットは、システムが実行している起動シーケンスを表す起動パスに沿って動きます。



61785

スマート牽引は、船に GPS が設置され制御エリア ネットワークに接続されている場合を除き、エンジン RPM に基づいて動作します。船に GPS が組み込まれている場合、スマート牽引の制御オプションとして、速度目標またはエンジン RPM 目標を選択できます。また、カスタムの起動プロファイルを作成することも可能です。

特徴

ユーザーが設定を調節できるよう、Smart Tow はユーザー選択式のデータ領域とフッターセクションを使用します。タッチまたはスワイプして、選択ボックスフィールド間を移動します。フッターセクションでは、Smart Tow を無効化、保存、または終了できます。タッチするか、または回転ノブを使用して、データ領域のフッターにあるアイテムをハイライトして選択します。

Smart Tow では、工場出荷時設定の起動ファイルが 5 種類あります。また、カスタムの起動プロファイルを新たに作成することもできます。カスタム プロファイルは、乗船者のマリンスポーツの経験レベルが異なる場合に便利です。上級者向けに難易度の高いプロファイル、家族連れや初心者に優しいプロファイルなどを作成できます。



63947



a - プロフィール選択を開始

61786

プロファイルには、5 項目の選択フィールドがあります。回転ノブを使用するか、タッチして、設定項目を変更します。

- [RPM]と[Speed] (速度)。データ画面領域を選択すると、RPM または速度を調整できます。
- [Ramp] (ランプ) は、ボートがセットポイントに到達するまでの時間です。
- [Overshoot] (オーバーシュート) は、ボートが到達するセットポイントを超過する割合です。

- [Time] (時間) は、ボートが設定速度以上になり続ける時間の長さです。



61787

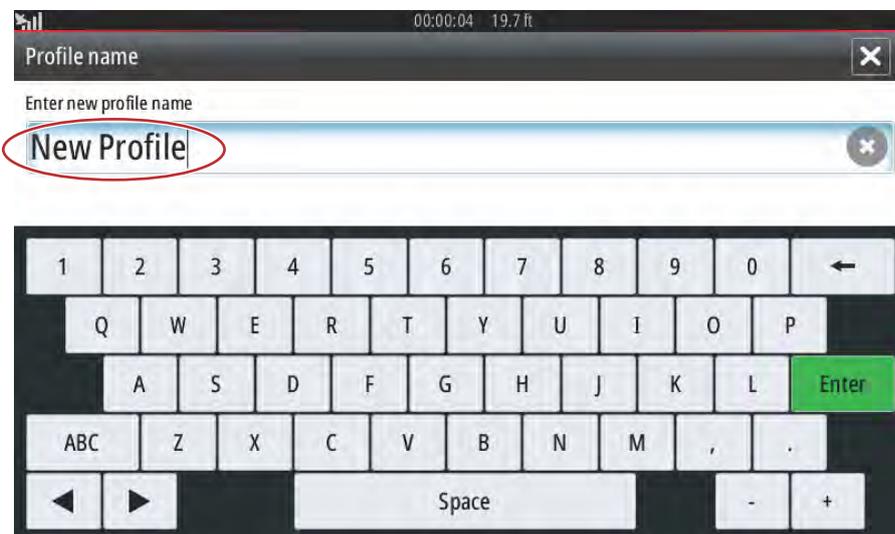
プロフィールを作成するための 5 項目の選択フィールド

新しいプロフィールを作成するには、[Add profile] を選択します。



61788

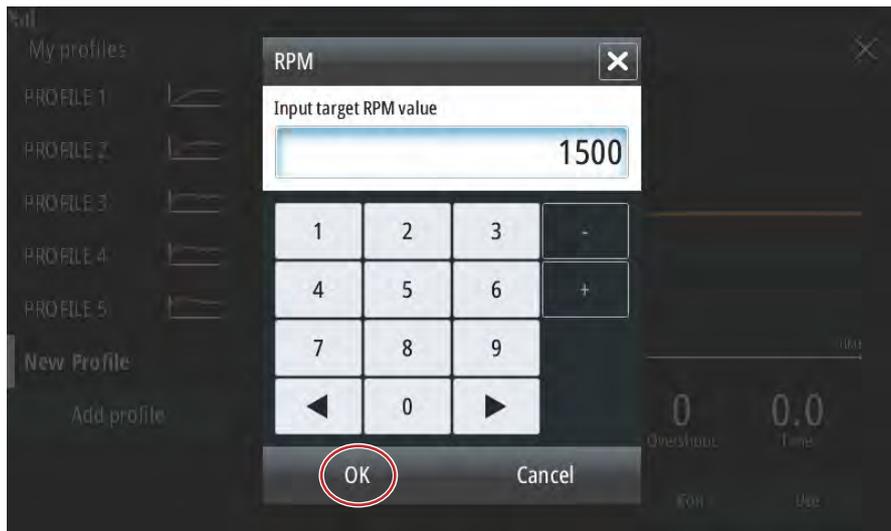
画面上のキーボードを使用して、新しい起動プロフィール名を入力します。



61789

章 3 - 機能と操作

[New Profile] (新規プロファイル) 画面で、5 項目の選択フィールドのそれぞれを編集します。すべてのフィールドについて編集が完了したら、新しい Smart Tow 起動プロファイルを使用するための [Use] ボタンを選択します。



61790



64508

ボタンの使用

Smart Tow 起動プロファイルを有効にするには、[Enable] (有効にする) オプションを選択して、スロットルレバーを前進全開にします。Smart Tow が、それ以降の操作を実行します。



61791

Smart Tow の無効化

Smart Tow を終了するには、[Disable] (無効にする) を選択する必要があります。VesselView により、スロットル制御が操船者に戻されます。Smart Tow が有効になっている場合、スロットルレバーを速度目標以下のところまで動かすと、ボートは減速しますが、ボートの最高速度は目標速度以上にはなりません。



61792

クルーズ制御モード

クルーズ制御

クルーズ機能では、セットポイントを選択し、値を調整して、ボートを特定の速度またはエンジン RPM に保つことができます。

- 船の制御エリア ネットワークに Mercury Marine GPS が組み込まれていない限り、クルーズは RPM ベースとなります。
- 船に Mercury Marine GPS が備わっている場合、デフォルト設定は船の速度になります。
- RPM セットポイント、または速度ベースのセットポイントのどちらかを選択できます。クルーズ オプションのタイプは、[Settings] メニューで変更できます。

注意: クルーズコントロールは、リモコンレバーをニュートラルにすると無効になります。

クルーズコントロール モードの有効化

クルーズ オートパイロット オプションを有効にするには、画面左側の [Vessel Control] タブを選択します。



61767

[Vessel Control] バーの [Cruise Control] (クルーズコントロール) タイルを選択します。

上下矢印を使用して、任意の速度にします。



64509



61769

任意の速度をセットしたら、[Cruise] バーの [Enable] タイルを選択します。リモコン ハンドルを前進ギヤ位置にして、ハンドルをスロットル全開位置にします。VesselView は、操船者が選択したセットポイントまでボートの速度を上げていきます。



61770

クルーズが有効になっていると、[Vessel Control] タブは、ボートがオートパイロット制御モードになっていることを警告するオレンジ色になります。



クルーズコントロールモードは、リモコンハンドルをニュートラル位置にするか、または [Cruise Control] バーの一番下にある [Disable] タイルを選択すると、取り消されます。[Disable] タイルにアクセスするには、画面左側の [Vessel Control] タブを選択します。これにより、[Cruise Control] バーと [Disable] オプションが表示されます。

トロール制御モード

トロール制御

トロール RPM 範囲は、パワーパッケージに応じて異なりますが、どのエンジンまたは船外機でも最大 RPM は、1000 RPM です。

トロールコントロールを有効にするには、画面左側の [Vessel Control] タブを選択します。

[Vessel Control] バーの [Troll Control] (トロール制御) タイルを選択します。



章 3 - 機能と操作

ボートのギヤを入れて、スロットルはアイドル状態にする必要があります。ボートがこれらの条件を満たしていない場合は、警告アイコンとともに、トロールコントロールを利用するための手順が表示されます。



61759

ギヤとスロットルの条件を満たすと、[Vessel Control] バーにトロールコントロールのオプションが表示されます。最小または最大 RPM の値が設定されていると、それに応じて、上下矢印は無効になります。画面の [+] または [-] アイコンを洗濯して、RPM 値を調整します。



61760



61761

任意の RPM 値を選択したら、[Enable] タイルを選択します。これで、トロールコントロールが開始され、選択した RPM までエンジンが回転します。



61762

[Enable] タイルは、オレンジ色の [Disable] に切り替わります。[Vessel Control] タブもオレンジ色になり、警告シンボルと [Troll Active] という文字が表示されます。



61763

[Vessel Control] バーは、トロールコントロール中に最小化しても、トロールコントロールのオートパイロット機能には影響しません。[Vessel Control] バーの左上にある矢印を選択して、バーを最小化します。



61764

メイン画面が標準サイズに戻り、オレンジ色の [Troll Active] (トロール実行中) タブが画面左側に表示されます。



トロールコントロールを無効にするには、[Troll Active] タブを選択します。トロールコントロールのオプションバーが表示されます。[Disable] を選択して、トロールコントロールを解除します。

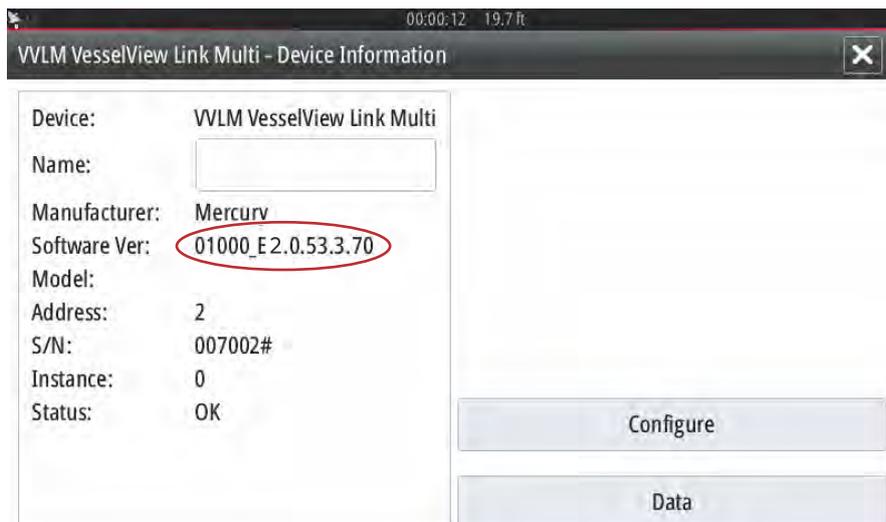


アクティブトリム

要件

アクティブトリムを VesselView で機能させるには、VesselView Link ソフトウェアがバージョン 2 またはそれ以降のバージョンであることが必要です。セクション 6 – VesselView Link Module ソフトウェアのアップデート方法を参照してください。

アクティブトリム機能を機能させるために、お使いのボート用の追加ハードウェアが必要な場合があります。必要なハードウェアに関する情報は、公認の Mercury Marine デイラーにお問い合わせください。



63145

VesselView Link ソフトウェアのバージョン位置

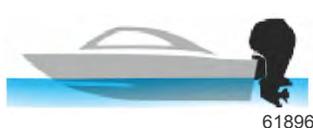
アクティブトリムの紹介

アクティブトリムは、Mercury Marine が特許を取得した GPS ベースの自動トリムシステムです。この直感的なハンズフリーシステムは、エンジンやドライブトリムを操船状況の変化に合わせて常時調整し、パフォーマンス、燃費、操作性を向上させます。船舶操作に正確に反応し、一般的な操船体験を向上させます。エンジンやドライブのトリミング知識が無くてもアクティブトリムの機能を活用できます。

- 船舶が加速すると、エンジンまたはドライブがトリムアウト（トリムの角度を大きく）します。
- ターンなどで船舶が減速すると、エンジンやドライブはトリムイン（トリムの角度を小さく）します。
- アクティブトリム機能は、通常の手動トリムボタンを使っていつでも無効にできます。
- アクティブトリムでは、船の荷重の変化、操縦者の好み、天候状況を補正しつつ、完全な自動制御を維持することができます。

動作の仕組み

アクティブトリムシステムには次の 4 つの操船モードがあります：



- 1.アイドル速度**
 現行のトリム位置を維持します。



- 2.加速（ホールショット）**
 エンジンやドライブを引き下げ、船首の上昇を最小限にして、プレーニング状態になる時間（time-to-plane）を向上させます。



- 3.プレーニング速度**
 GPS 速度に基づいて、エンジンまたはドライブを次第にトリム調整して、最も効率的な航行姿勢を保ちます。



- 4.オーバーライド**
 船舶の操縦者が手動トリムを使用すると、アクティブトリムシステムが直ちに無効になり、操縦者が全面的に制御できるようになります。

船舶の起動時、アクティブトリムは前回の運転停止からオン/オフ状態を引き継ぎます。たとえば、アクティブトリムが前回の運転停止時にオンだった場合は、次の起動時にもオンになります。

GPS

アクティブトリムは GPS 信号を利用してボートの速度を測定します。アクティブトリムシステムは、GPS ユニットが信号を取り込むまでトリムを自動制御しません。

浅瀬での船舶の操縦

アクティブトリムは水深を検知できないため、浅瀬で自動的にトリムアップすることはありません。船舶操縦者は、エンジンをトリムするか、手動で操縦するか、OFF ボタンを押してアクティブトリムを無効化する必要があります。

トレーラー位置とアクティブトリム



63048

エンジンやドライブをトレーラー位置 (適応トリムレンジの 50% 超) にして、アクティブトリムの起動を防ぎます。エンジンやドライブを正常範囲を超えてトリムする場合 (浅瀬での進行、トレーラーから船舶の進水、船舶のトレーラーへの積み上げなど)、アクティブトリムが機能する前に手動でトリムダウンする必要があります。この安全機能は、エンジンやドライブが自動的にトリムダウンして物にぶつかるのを防ぐ役割を担います。

設定および構成

構成メモ

重要： 追加のトリムインを含む調整可能なプロフィールを操船者が選択できるようにする主なプロフィールでアクティブトリムを常に構成します。つまり、調整可能なトリムプロフィール 1 で通常操作となる主なプロフィールの選択回避します。これにより、操船者は常に船首を下げ、エンジンやドライブを手動でトリムする必要なくポーボイズ現象を修正できます。

構成手順



63043

アクティブトリムの構成を Setup Wizard で行います。アクティブトリム設定に直接アクセスするには、下記へ移動します：**Settings>Mercury>Engines>Active Trim** そして画面上の指示に従います。

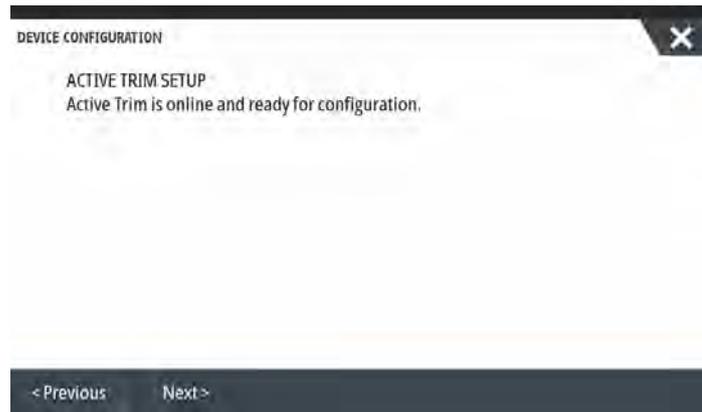
Setup Wizard は、操船者にアクティブトリムの設定および環境設定をすべて紹介します。各手順に関する画面上の指示に従ってください。



64007

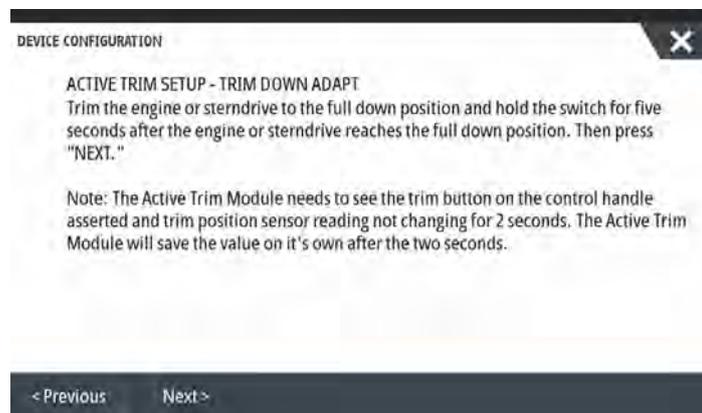
アクティブトリム機能の選択

VesselView により、Vessel Control Module 用のネットワークを検索します。Vessel Control Module ソフトウェアが最新ではない場合、またはネットワーク上に見当たらない場合は、アクティブトリム設定により操船者は継続することができません。



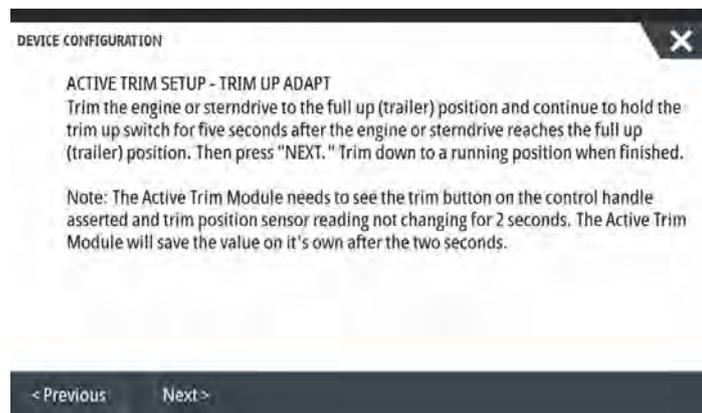
64008

アクティブトリムアクティベーション画面



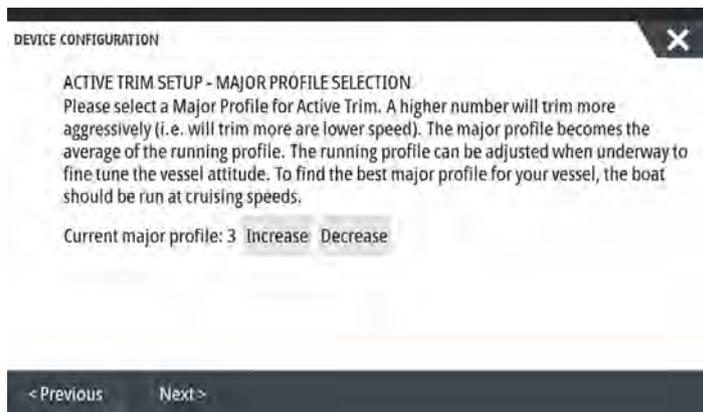
64010

トリムダウン適応画面



64011

トリムアップ適応画面



64009

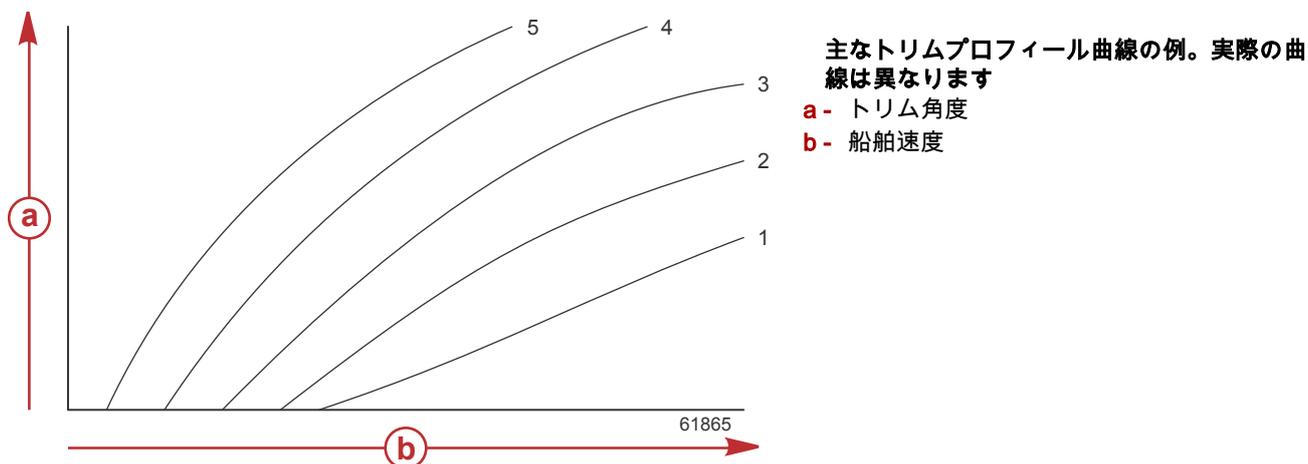
主なプロフィール選択画面

プロフィール概要

主なトリムプロフィール曲線

アクティブトリムシステムは、主な固有のトリムプロフィールのいずれに対しても構成できます。下の図は、トリム角度対ボート速度が、5つの主な各プロフィール曲線でどのように異なるのかを示しています。

アクティブトリムプロフィール設定にアクセスするには、下記へ移動します：**Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim**。これにより、ユニットが Setup Wizard へ戻り、プロフィールを変更することができます。



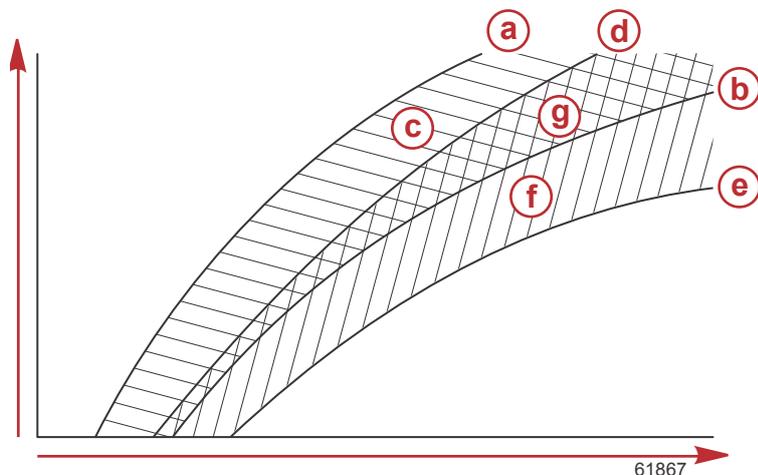
通常の動作条件下で個々のボートおよびパワーパッケージの組み合わせに最も適切な主なトリムプロフィールでアクティブトリムシステムを構成します。

前述の例にあるそれぞれの主なプロフィール曲線は初期設定の、調整可能なトリムプロフィールの幅がより広い中設定 (調整可能なトリムプロフィール 3) を示しています。主なトリムプロフィールにはそれぞれ、ユーザー設定可能な5つのトリムプロフィールの範囲があり、操船者はボート操船中にトリム曲線を微調整し、環境条件またはボートのローディングの差分を補正できます。

選択した主なトリムプロフィールの上限は、ユーザー設定可能なトリムプロフィール 5 に等しくなります。下限はユーザー設定可能なトリムプロフィール 1 に等しくなります。。

主なトリムプロフィールの曲線重複

主な5つのトリムプロフィールの範囲は互いに重複しています。主なプロフィール4および3のトリム曲線範囲を(最初のグラフから)単独グラフ上に置くと、大きく重複していることが示されます。主なプロフィール3の上限は主なプロフィール4の下限より上です。つまりこれが両方のプロフィールが共有しているトリム曲線範囲の一部となります。実質上、これはシステムを構成する際の条件のわずかな変更がシステムパフォーマンスの大きな変化へは繋がらないことを意味します。



トリムプロフィールの重複例。実際の重複はさまざまです

- a- 主なプロフィール4の上限
- b- 主なプロフィール4の下限
- c- この領域(c) + (g)は主なプロフィール4の最大範囲と等しくなります
- d- 主なプロフィール3の上限
- e- 主なプロフィール3の下限
- f- この領域(f) + (g)は主なプロフィール3の最大範囲と等しくなります
- g- 主なプロフィール4と3の範囲の重複

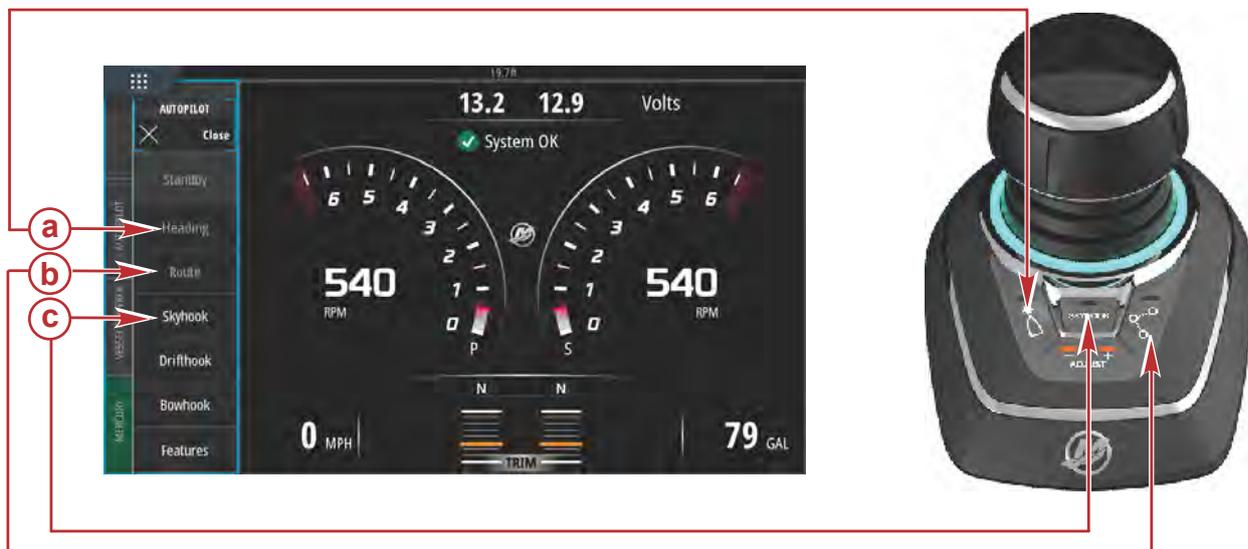
スカイフック

概要

スカイフックは操縦桿制御の機能です。スカイフックにより、ボートを水上の特定のGPS位置に維持することができます。スカイフックはエンジンまたはドライブをさまざまな方向と速度に調整することで、風や海流のボートへの影響を補正します。これは、橋が上がるのを待つ間や、船舶交通で空きができるのを待つ際に特に役立ちます。スカイフックを作動させると、ボートの位置が引き継がれてそのまま維持されます。

VesselView と設計 2 操縦桿

VesselView ディスプレイの機能タブおよび設計 2 操縦桿上のボタンは、すべての船首変更、ルート連携およびすべてのスカイフック機能を有効化できるように設計されています。例えば、(a) 船首は操縦桿を使って連携でき、VesselView はスカイフック自動操縦メニューの画面上のタブを使って調整を行うために使用できます。同様に、この操縦桿または VesselView を使用して、機能をスタンバイ状態にしたり、その機能を無効にしたりすることもできます。



64099

- a- 船首機能
- b- ルート機能
- c- スカイフック機能

機能

スカイフック

スカイフックを選択すると、警告ウィンドウが開き、操船者に対し、ボートの近くに遊泳者がいないことを確認するよう警告します。このメッセージを承認するには、[Continue] を選択してください。

スカイフックは、操縦桿および制御レバーがニュートラルでない限り、連動しません。

スカイフックを連携 (有効化) する前に、操船者は以下のことを行う必要があります：

1. 船客にスカイフックの動作方法を通知し、水面に近寄らないよう注意し、遊泳用の足場や乗船用の梯子から離れ、ボートの位置の急な変化に警戒するよう伝えます。
2. ボートに取り付けた可視・可聴警告システムについて船客に知らせ、それらがいつ発動するのかを伝えます。
3. ボートの後部付近やボート周辺の水中に誰もいないことを確認します。

スカイフックを連携 (有効化) した後、操船者は以下のことを行う必要があります：

1. 舵を取ったまま、注意深く監視し続けます。
2. 人が水中に入った場合や、水中からボートへ接近した場合は、スカイフックの連携を解除 (無効化) してください。

▲ 警告

回転しているプロペラや動いている船舶、稼働中の船舶に装着された機器等は、水中にいる人に深刻な怪我や死亡事故を引き起こす可能性があります。スカイフックを連携すると、ボートの位置を維持するために、プロペラが回転してボートが動きます。ボート付近の水中に人がいる場合は、ただちにエンジンを停止してください。



63956

スカイフック作動警告



63956

スカイフック有効

スカイフックは、操船者が機能をキャンセルするまで連携が維持されます。スカイフックの連携中、スカイフックのデータパネルを最小化することができます。操作者に警告するためのテキストメッセージが画面上に残ります。



データパネル最小化、スカイフック有効

船首方向

自動船首により、ポートが進み始めてからもコンパス船首方向を自動的に維持することができます。

自動船首の連携

1. 右舷のエンジンキーが必ず「RUN (走行)」の位置にセットされていることを確認してください。
2. 作動中のエンジンを最低1つフォワードギアに入れてください。
注意：自動船首はERCレバーがニュートラルまたはリバースの場合には機能しません。
3. 任意のコンパス向首方向へポートを操舵します。
4. 船首方向を連携します。
5. 船首調整を画面上で、1°および10°ずつ行うことができます。



- a - ポートが現在向かっている船首方向
- b - 希望の、または目標の回頭
- c - 左舷に対し 1°の船首変更
- d - 右舷に対し 1°の船首変更
- e - 左舷に対し 10°の船首変更
- f - 右舷に対し 10°の船首変更

ルート

警告

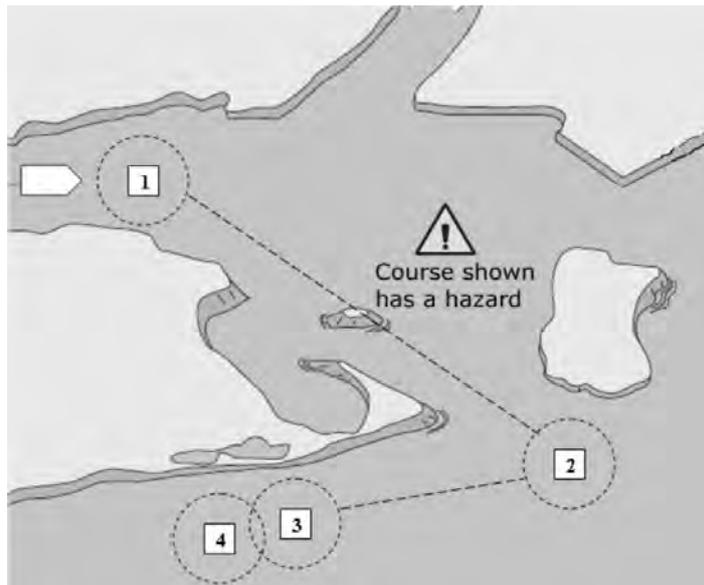
重傷や死亡事故の回避。不注意なポート操船は他の船舶、障害物、遊泳者または水中地形との衝突につながる場合があります。オートパイロットは事前設定したコースを航行します。ポート近くのハザードに自動応答するわけではありません。操船者は舵を取り続け、ハザードを回避したり、船客にコース変更を警告したりできるよう常に備えておかねばなりません。

ルートモードを使えば、ポートが特定のウェイポイントや連続したウェイポイント (ウェイポイントルートと呼ばれています) へ自動的に航行できます。この機能は上述の障害物がない開水域および水面下での使用を意図しております。

下の図にあるサンプルルートの使用：

- ウェイポイントはアライバルサークル (番号の付いた正方形を囲む破線の円) 内の番号の付いた正方形の中に表示されます。
- ウェイポイント1と2の間にハザードがあります。これらのウェイポイントをルートに使用した場合、オートパイロットはハザードの中を航行しようとしています。ハザードをすべて回避するようなウェイポイントを選択することは、船長の責任です。
- ウェイポイント4は3に近過ぎるため、同一ルートでは使用できません。ウェイポイントはアライバルサークルが横切らない程度に離れていなければなりません。

- ウェイポイント 1、2 および 3 などのルートは、直線の破線で表されます。オートパイロットシステムは、このルートを航行しようとしています。ルートにハザードが含まれないようにすること、および進行中監視し続けることは船長の責任です。



45127

サンプルルート

ルートモードを有効にしてボートの操縦に入った場合：

- 操船者は常に舵を取り続けていなければなりません。この機能はボートの無人運転ができるように設計されているわけではありません。
- ルートモードを航行の唯一のソースとしては使用しないでください。

重要： ルートモードを使用できるのは、Mercury Marine 公認のチャートプロッタを使用した場合のみです。

到達半径は 0.05 海里以下に設定しなければいけません。詳細は、チャートプロッタのユーザーマニュアルを参照してください。

この機能の正確性は、環境条件や間違った使用方法によって損なわれる場合があります。追跡ウェイポイントおよびウェイポイント配列機能を使用する際は、以下の情報をよくお読みください。

ウェイポイントデータ — 距離設定	
ウェイポイント間	1.0 海里 (1.15 マイル)以上
アライバルアラーム	0.1 海里 (0.12 マイル)以上

重要： ルートモードにより、ボートは計画したウェイポイントに到着すると自動的に回転します。

ルートモードを連携するには：

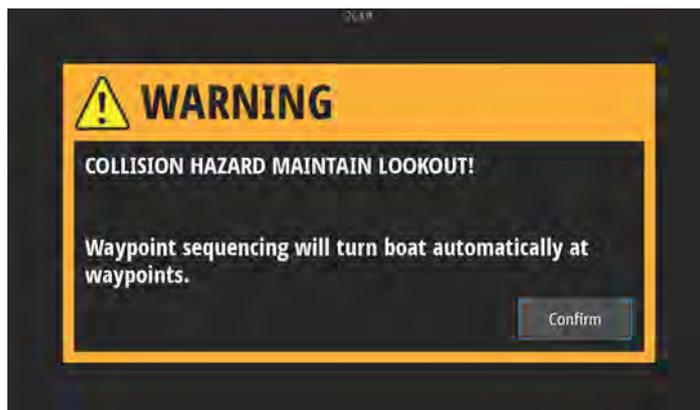
- チャートプロッタをオンにし、追跡するウェイポイントルートを選択します。
- 最低 1 つの ERC レバーをフォワードギアに入れます。両方のレバーがニュートラルまたはリバースに入っている場合は、ルートモードは機能しません。
- 最初のウェイポイントの方向へ手動でボートを操舵し、安全な巡航速度でボートを安定した状態に維持します。

▲ 注意

高速での予期しない回転によって怪我が生じないように注意してください。移動中にウェイポイント追跡またはウェイポイントシーケンス機能を連携すると、ボートが急に回転する場合があります。これらのオートパイロット機能を連携する前に、次のウェイポイントの方向を確認します。ウェイポイントシーケンスモードの進行中は、ウェイポイントに到達したときに適切なアクションを行えるよう準備をしてください。

- 画面上のルートタブを選択します。
 - VesselView から単独のビーブ音が鳴り、操船者にルートモードが作動していることを知らせます。
注意： ルートモードが連携していない場合は、警笛が 2 回鳴ります。
 - オートパイロットはチャートプロッタコースの最初のウェイポイントまで追跡します。
- VesselView がウェイポイントでビーブ音を鳴らします。
- チャートプロッタが設定したウェイポイントアライバルゾーンにいる場合、ルートモードはオートパイロットに、次のウェイポイントへ進んでよいことを通知します。ウェイポイントシーケンスモードはウェイポイント認識機能として機能し、ゾーン内にいるとき、オートパイロットがビーブ音を鳴らします。

7. 事前設定したウェイポイントアライバルゾーンにいない場合は、ルートモードはルート内のウェイポイントへの自動順序付けを開始します。ポップアップ警告に表示されている情報を理解したことを確認してください。



63959

コース変更警告画面

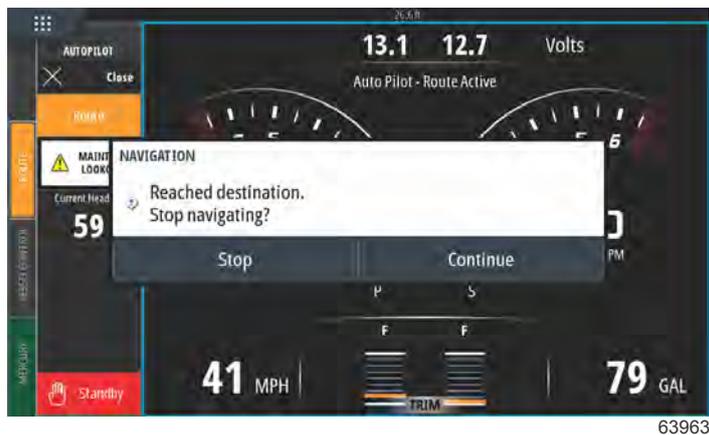
8. 常に注意を怠らないでください。このモードでは、ボートが自動的に回転します。ボートがウェイポイントアライバルゾーンに入っているときに回転しても安全かどうか知る必要があります。心づもりができるよう、ボートが自動的に回転することを船客に通知してください。



63960



63962



63963



63965

スカイフックアドバンス機能対応 VesselView デバイス

スカイフックアドバンス機能は 2017 年 5 月下旬に開店する GoFree Shop でダウンロード可能コンテンツ (DLC) として購入することができます。これらの機能には Mercury の最新の操縦桿システムと、最初に VesselView 703 が必要です。ボートに乗る方は 2017 年後半にソフトウェアをアップデートした後、VesselView 502、VesselView 702 および互換性 Lowrance and Simrad ディスプレイ用のスカイフックアドバンス機能を購入することができます。お使いの操縦桿システムの電子制御モジュールで、上記のアドバンス機能を使用するために、Mercury 認定ディーラーがアップデートしたファームウェアが必要になる場合があります。アドバンス機能はこちらのページで購入できます：<https://gofreemarine.com/products/mercury/>



63953

Mercury 設計 2 操縦桿

アドバンス機能

スカイフックアドバンス機能は互換性のある Mercury 操縦桿を備えたボートでのみご利用いただけます。スカイフックに留まっている間は、以下の機能を使用して、ボートの位置制御を強化できます。

船首調整

船首調整により、操縦桿の操縦者は、スカイフックが有効な間は船首ロックを 1°および 10°ずつ調整できるようになり、これによりボート制御がさらに正確になります。

BowHook

BowHook を使用して、船首のロックを解除して位置を維持できます。これにより、風や海流が向かうような方向へもボートを向けることができます。この機能は、船首を固定する必要がないときに役立ちます。

DriftHook

DriftHook により、操船者は船首を維持しながらボートの位置を自由に解除して、風や海流によってボートが動くようにすることができます。船首調整がバンドルされているときに漂流している間に 1°および 10°ずつの調整を行えます。

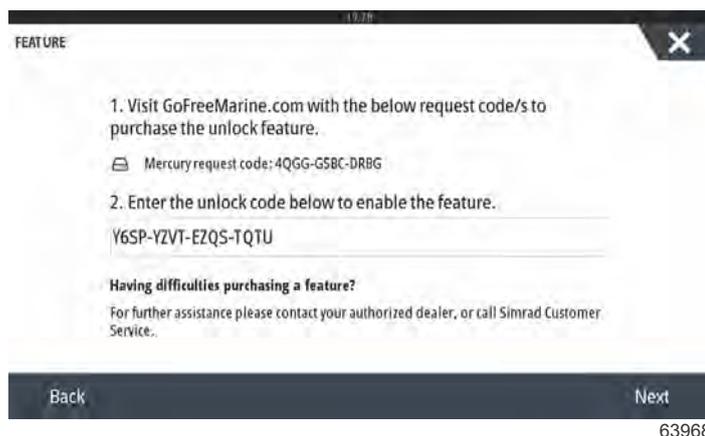
スカイフックアドバンス機能、船首方向およびルートはスタンドアロン型のオートパイロット対象物と同じように機能します。唯一の違いは、スカイフックモード中にこれらの機能を利用できることです。船首調整では、ボート方向の変更を 1~10 度ずつ行うこともできます。ルートでは、ウェイポイントおよび方向を変更できます。

スカイフックアドバンス機能の購入

アドバンス機能はこちらのページで購入できます：<https://gofreemarine.com/products/mercury/> 購入手続中はホームページ上の指示に従ってください。



購入が確認され次第、操船者はアクティベーションコードを受信します。このコードは VesselView に入力できます。



コード入力画面のロック解除

船首調整

船首調整により、操縦桿の操縦者は、スカイフックが有効な間は船首ロックを 1°および 10°ずつ調整できるようになり、これによりボート制御がさらに正確になります。

メニュー タブから [Heading Adjust] (船首調整) オプションを選択します。



63970

船首調整で有効なスカイフック

画面上の船首調整タブを使用して、船首を 1°または 10°ずつ変更できます。



63972

- a - 現在の船首方位
- b - 新しい目標船首方位
- c - 左舷に対し 1°の船首変更
- d - 右舷に対し 1°の船首変更
- e - 左舷に対し 10°の船首変更
- f - 右舷に対し 10°の船首変更

DriftHook

船首を維持しながらポートの位置を自由に解除して、風や海流によってポートが動くようにすることができます。船首調整がバンドルされているときに漂流している間に 1°および 10°ずつの調整を行えます。

メニュータブから [DriftHook] オプションを選択します。

警告ウィンドウが表示され、プロペラによる怪我を防ぐために、遊泳者にポート領域に入らないよう忠告します。操船者がこの警告を見たことを確認し、継続を選択するまでは、DriftHook は起動しません。

警告

回転しているプロペラや動いている船舶、稼働中の船舶に装着された機器等は、水中にいる人に深刻な怪我や死亡事故を引き起こす可能性があります。スカイフックを連携すると、ポートの位置を維持するために、プロペラが回転してポートが動きます。、ポート付近の水中に人がいる場合は、ただちにエンジンを停止してください。



63976

プロペラ負傷ハザード警告



63977

DriftHook と連携中に有効なスカイフック

BowHook

船首のロックを解除して位置だけを維持し、風や海流が向かう方向にポートを向けることができます。船首を固定する必要がないときに役立ちます。

メニュータブから [BowHook] オプションを選択します。



63978

画面左のアドバンス機能メニューバー

プロペラ負傷ハザード警告が画面上に表示されます。

警告

回転しているプロペラや動いている船舶、稼働中の船舶に装着された機器等は、水中にいる人に深刻な怪我や死亡事故を引き起こす可能性があります。スカイフックを連携すると、ポートの位置を維持するために、プロペラが回転してポートが動きます。、ポート付近の水中に人がいる場合は、ただちにエンジンを停止してください。



63980

BowHook 有効

NOTES :

章 4 - セットアップとキャリブレーション

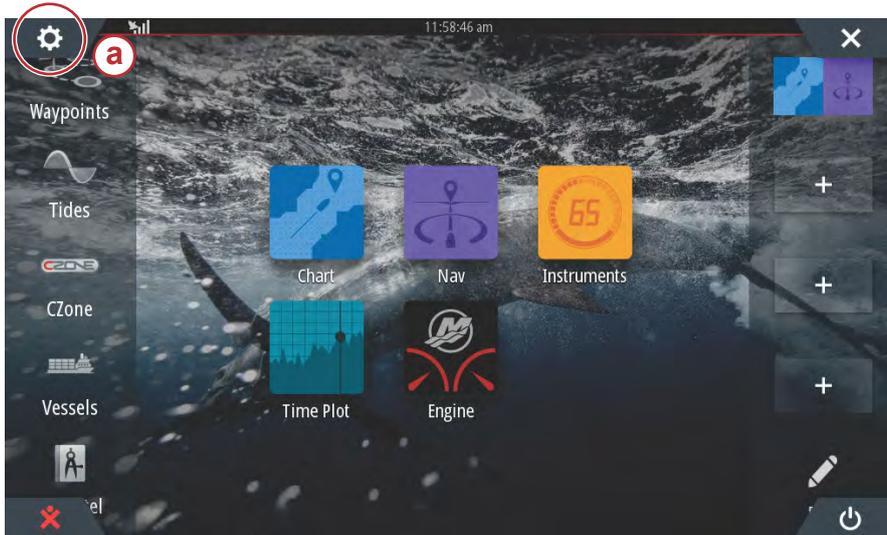
目次

設定の有効化.....	64	プロンプトナビゲーションオートパイロット.....	81
設定メニューの有効化.....	64	海水温度.....	82
タッチロック.....	65	エンジン設定.....	82
システム設定.....	66	表示中のエンジン.....	82
設定メニューまでの操作方法.....	66	エンジンモデル.....	83
ヘルムとデバイスの場所.....	67	限界値.....	84
セットアップ ウィザード.....	67	対応データ.....	85
シミュレート.....	68	クルーズ/Smart Tow タイプ.....	87
ボート設定.....	68	トリム.....	87
タブ (フラップ).....	68	EasyLink 設定.....	88
タンク.....	70	EasyLink ゲージ統合.....	88
速度.....	72	アラーム.....	90
ステアリング.....	75	アラーム設定.....	90
船体コントロール.....	77	個人設定ファイル.....	90
カメラの設置.....	78	エクスポート.....	90
Genset の有効化.....	78	インポート.....	92
オートパイロット有効.....	80	タッチ画面の反応調整.....	93
メンテナンス通知.....	81		

設定の有効化

設定メニューの有効化

ホーム画面の左上にある設定アイコンをタッチすると、[System Controls] (システム制御) ウィンドウが表示されます。システム制御ウィンドウ内に [Settings] (設定) タイルがあります。



a - 設定アイコン

63275

画面の一番上から下へと垂直にスワイプすると、[System Controls] (システム制御) ウィンドウが表示されます。ここから、[Settings] (設定) タイルを選択します。



63276

システム制御ウィンドウ

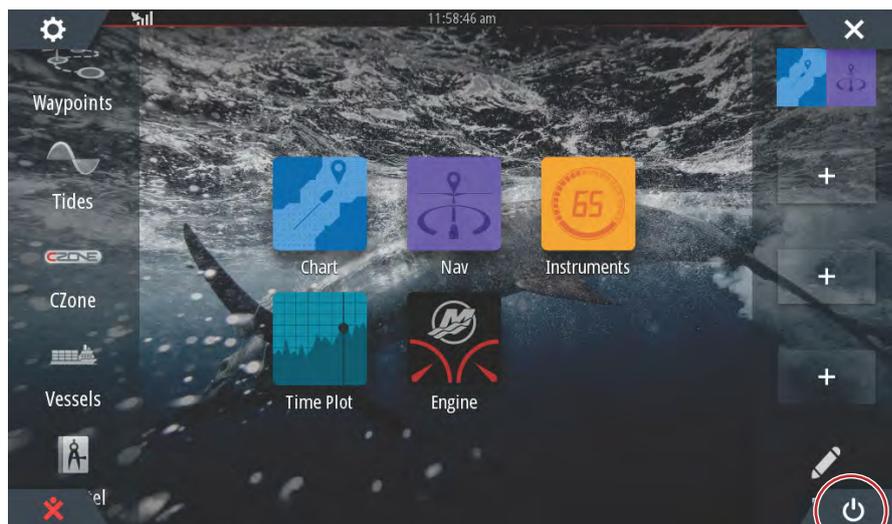
タッチロック

タッチロックは、タッチやスワイプの動きにより変わってしまわないように、操船者が画面をロックできる機能です。タッチロックが有効な間は、回転つまみおよびパネルボタンを使って VesselView をナビゲートすることが可能です。

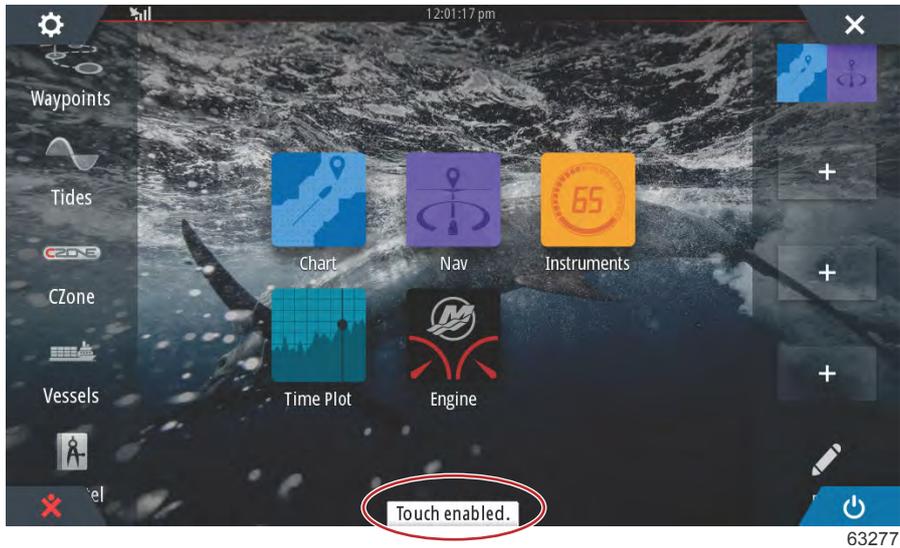


63280

画面がタッチに反応しない場合。気づかぬうちにタッチロックを有効にしてしまった可能性があります。VesselView の操作を通常通りに戻すには、回転つまみを使用してホーム画面を開き、画面右下にある電源アイコンを選択します。電源アイコンが点灯するまで回転つまみを使って画面構成要素を切り替えます。電源ボタンを押して画面タッチ性能を復元します。



63279



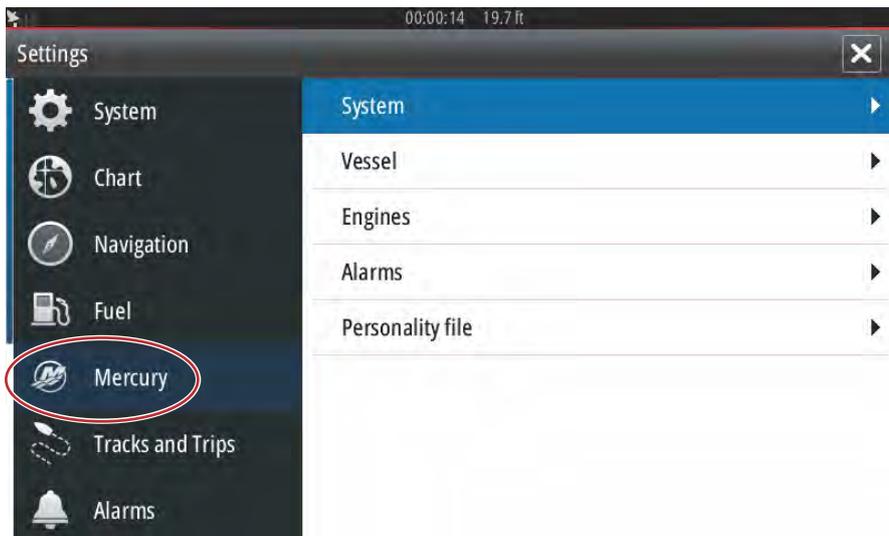
タッチ有効画面メッセージ — 電源ボタンを押すとタッチが有効になります

システム設定

設定メニューまでの操作方法

設定は、[Settings] メニューから、いつでも変更できます。画面をタッチするか、または回転ノブを使用して、ドロップダウンメニューやポップアップメニュー内の操作ができます。

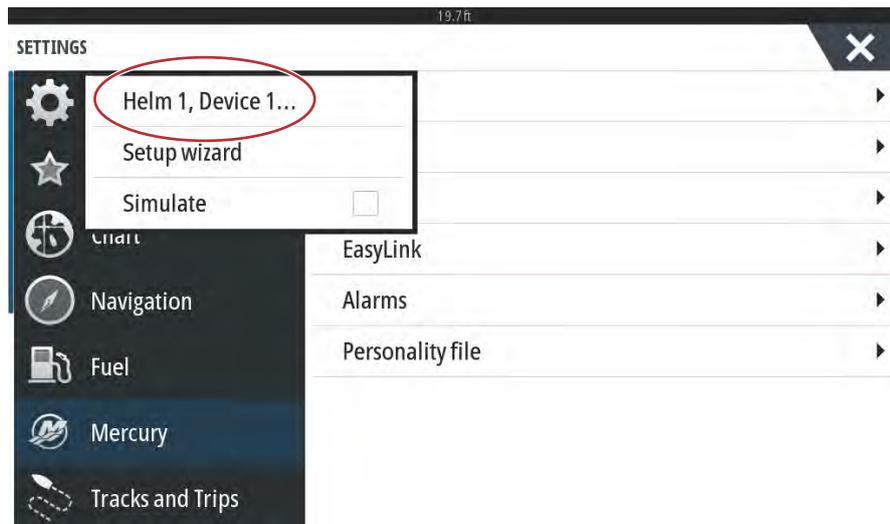
[Settings] メニューを表示するには、画面外側から画面の上部まで下方向にスワイプします。これにより、[System Controls] ウィンドウが表示されます。[Settings] タイルを選択します。画面の左側にメニューが表示されます。オプションのリストから、[Mercury] を選択します。Mercury 側の MFD (マルチファンクション ディスプレイ) によって制御されている VesselView 設定のウィンドウが開きます。



61655

ヘルムとデバイスの場所

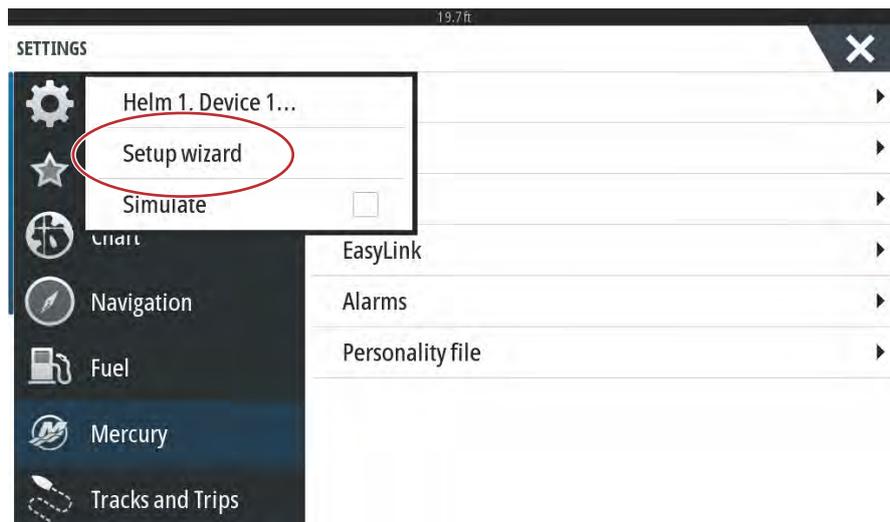
[System Settings] 内で、VesselView デバイスの場所と数を定義できます。これは、複数の VesselView をポートに取り付けている場合に重要になります。一意のヘルム位置とデバイス番号を割り当てることで、制御ネットワーク上の通信エラーを防止します。



61656

セットアップ ウィザード

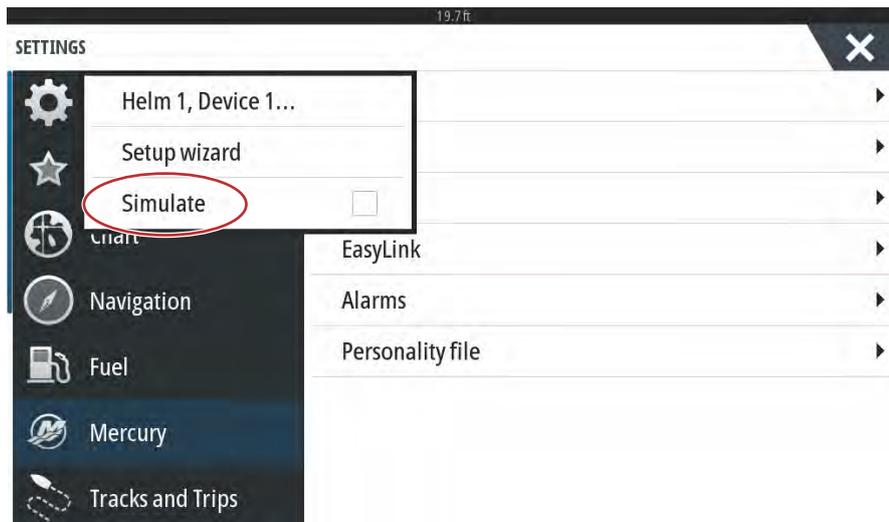
セットアップ ウィザードについては、第 2 章で説明しています。セットアップ ウィザードで変更を加える場合は、いつでも、このメニューからプログラムにアクセスできます。



61657

シミュレート

シミュレートは、ディーラーがディスプレイの特徴をユーザーに説明する際に使用する部分です。ユニットがシミュレートモードになっているときは、画面に表示されるデータを、航海情報として使用することはできません。シミュレート中に表示されるデータはすべて、ランダムに生成されたものです。



61658

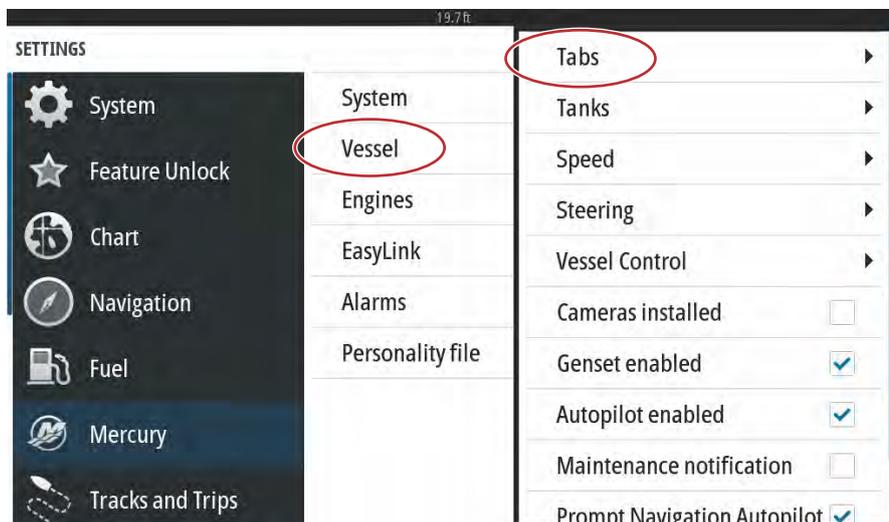
ポート設定

タブ (フラップ)

[Settings] (設定) メニューを表示するには、画面外側から画面の上部まで下方向にスワイプします。これにより、[System Controls] (システム制御) ウィンドウが表示されます。[Settings] (設定) タイルを選択します。画面の左側にメニューが表示されます。オプションのリストから、[Mercury] を選択します。Mercury 側の MFD (マルチファンクションディスプレイ) によって制御されている VesselView 設定のウィンドウが開きます。

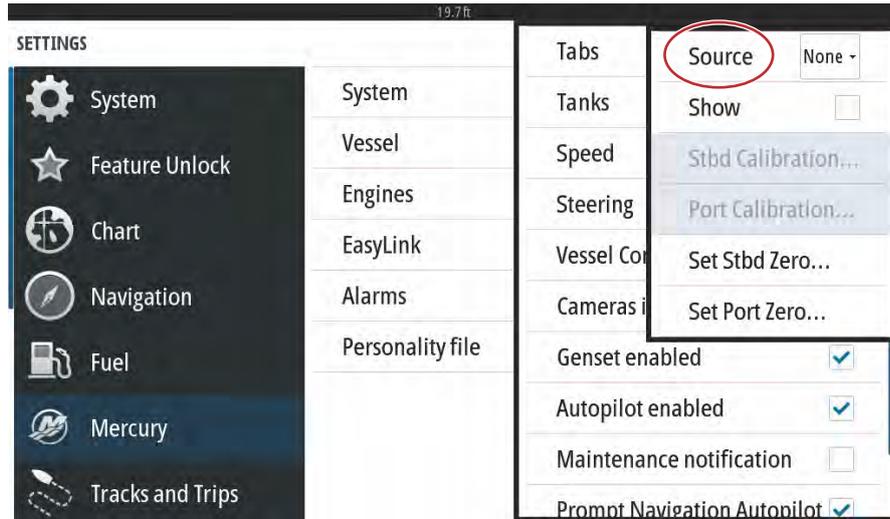
[Vessel] (ポート) 設定オプションを選択します。

[Tabs] (タブ) オプションを選択します。



61659

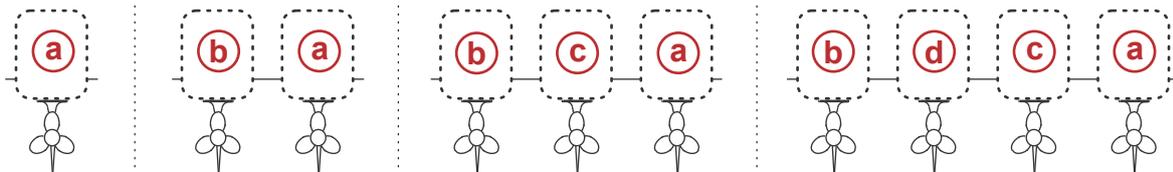
タブ (フラップ) 設定で、[Show] (表示) チェックボックスを選択すると、画面にタブ位置を表示することができます。
[Source] (ソース) オプションでは、タブ センサーデータをネットワークに送信する船外機またはドライブを選択できま
す。



63238

タブ センサー データは、ボートの船外機またはドライブの 1 つから送信されます。下図を参考にして、適切なオプション
を選択します。

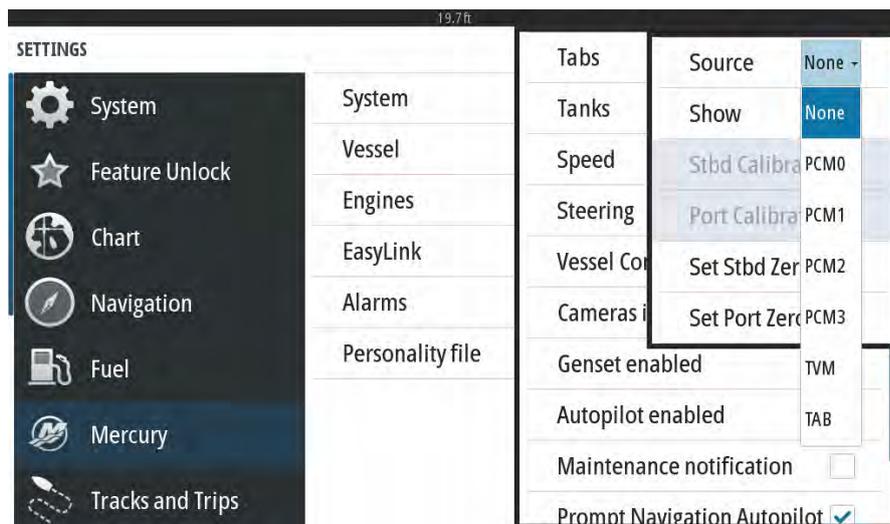
PCM オプションに加えて、タブデータを VesselView に送信するために、TAB (トリムタブ インターフェース モジュール)
または TVM (スラスト ベクター モジュール) のどちらかを選択するオプションもあります。



60056

ドライブの割り当てオプション

- a - PCM0 = スターボードまたはスターボード アウター
- b - PCM1 = ポートまたはポート アウター
- c - PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d - PCM3 = ポート インナー

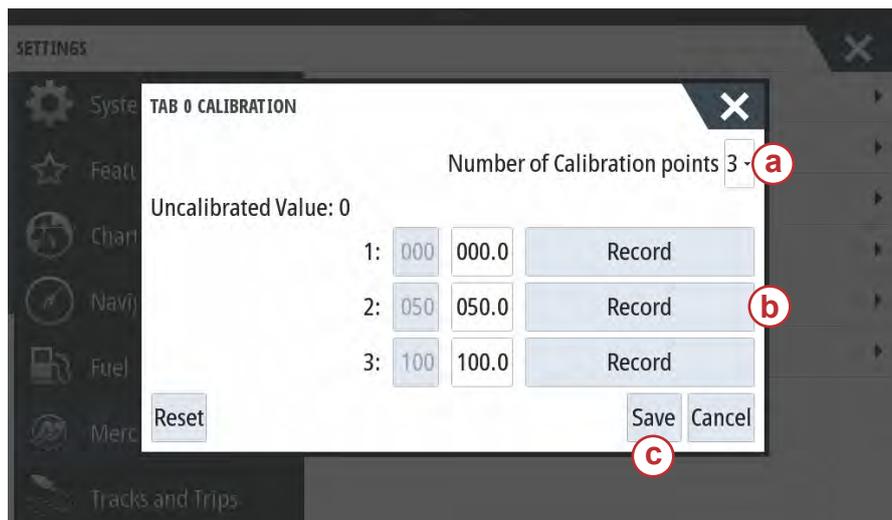


61661

タブ キャリブレーションにより、タブを最上位または最下位にして、パーセンテージを記録できます。これは、真の 0°ト
リム位置 (タブが船底に対して平行になるポイント) を判断する際に便利です。正確にキャリブレーションが行われたタブ
は、画面にスライダの正確な位置を表示します。

章 4 - セットアップとキャリブレーション

タブのキャリブレーションを行うには、タブをハルに対して平行にトリムして、読取値を記録します。これは、タブが実質 0% の状態です。タブを完全に下げて、読取値を記録します。これは、タブが実質 100% の状態です。[Save] を選択して、キャリブレーション済みの新しいタブデータを保存します。

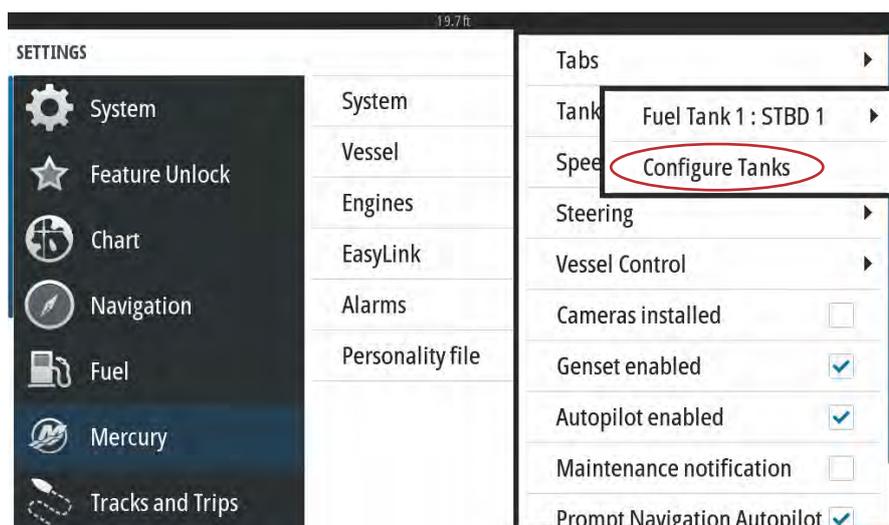


- a - キャリブレーションのポイントの数を選擇する
- b - 記録目的のタブ位置
- c - [Save] を選擇してキャリブレーションを保持する

61669

[Set outboard or drive to Zero] (アウトポートまたはドライブをゼロにセットする) は、画面での読み取りが 0% になる実際のタブ位置です。操船者は、どのポイントでポートが水平に航走するかを決めることができます。航走位置で、タブの角度が実際には、下がるパーセンテージになることがあります。[Set to Zero] (ゼロにセットする) オプションにより、ゲージでは 0% と読む、最適な水平アスペクトを持つことができます。例えば、実際のタブ位置 10% でポートが水平に走る場合に、VesselView ではそれを「0」と表示します。10% 下げると、マイナスの数値が表示されることになります。

タンク



63240

タンク設定については、セットアップウィザードで説明していますが、[Tank] メニューからいつでも、追加の変更や設定ができます。

タンクの設定とキャリブレーションにより、タンクのタイプ、容量、およびキャリブレーション方法を選択できます。

Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	---	---	---
PORT 2	88	---	---	---
STBD 1	79	Fuel	100.00	STBD 1
STBD 2	88	---	---	---
Unmonitored	---	Fuel	---	---

Next > Refresh

63239

タンクのキャリブレーションの実行：異形タンク、底がV字形のタンク、段差のあるタンク、ポートが水中にあるときのタンクのアスペクトなど、タンクのキャリブレーションが必要になる状況は数多くあります。フロートやセンサーは、不正確な情報を送ることがあり、燃料やその他の容量表示に問題を起こします。タンクのキャリブレーションを最も正確に行う方法は、容量が分かっている空のタンクで始める方法です。容量の 1/4 を注入して、フロートまたはセンサーの位置を記録します。タンクが完全に満たされるまで、1/4 ずつ増やしなが、この手順を繰り返して、その都度、フロートまたはセンサーの位置を記録します。タンクのキャリブレーションにより、満杯時から空になるまでの読取値を調整することができます。タンクをハイライトして、タブの右側にある矢印を選択して、キャリブレーション画面を有効にします。2 番目の例に、デフォルトの読取値があり、これは選択できます。例えば、下記の例で、燃料タンクは明らかに満杯でも、79%という読取値が送られてくる場合には、100%行の [Record] ボタンを選択すると、VesselView は、読取値 79%を満杯として認識します。それに合わせて、容量 50%の場合と空になった場合の読取値を調整します。操船者がすでにタンクのレベルを把握している場合は、タンクのキャリブレーションを使用して、ゲージの読み取りを修正して、既知のレベルにいつでも合わせることができます。

Level	Value	Capacity (gal)	Action
1:	000	000.0	Record
2:	025	025.0	Record
3:	050	050.0	Record
4:	075	075.0	Record
5:	100	100.0	Record

Reset Save Cancel

- a - キャリブレーション前の満杯時の読取値
- b - キャリブレーション フィールドを記録する
- c - 現在のキャリブレーション データを保存する

61671

章 4 - セットアップとキャリブレーション

VesselView により、操船者は監視中のタンクの容量値を反転できます。このオプションは、従来の標準センサーとは逆のデータを送信するタンクセンサーを調節するために利用できます。標準タンクレベルのセンサーは 33~240Ω の抵抗を読み取ります。240Ω はタンクが空であることを、33Ω はタンクが満タンであることを示しています。反転したタンクセンサーは通常 0~180Ω の抵抗を読み取り、0 はタンクは満タンであること、180 はタンクが空であることを意味します。

19.7ft

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
Fuel

Tank capacity (gallons)
0100.00

Name
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

63507

注意： このオプションがお客様の状況に適しているかどうかの判断については、ボートのタンクセンサーのメーカーにお問い合わせください。

タンクのキャリブレーションが完了したら、[Save] を選択して、ユニットを操作画面に戻します。

速度

速度設定では、VesselView の速度データに受信元になるセンサーまたはセンサーのタイプを選択できます。

速度設定は、このメニューを使用して設定できます。

[Speed Source] (速度ソース) には、GPS と GPS ソース、CAN P または CAN H ネットワークを選択するオプションがあります。ピトーオプションを選択すると、ソースの選択肢、PCM が表示されます。

ピトーセンサーデータは、ボートの船外機またはドライブの 1 つから送信されます。下図を参考にして、適切なオプションを選択します。

19.7ft

SETTINGS

System

Feature Unlock

Chart

Navigation

Fuel

Mercury

Tracks and Trips

System

Vessel

Engines

EasyLink

Alarms

Personality file

Tabs

Tanks

Speed Source GPS

Steer Pitot Strategy

Vessel Paddle GPS

Cameras installed

Genset enabled

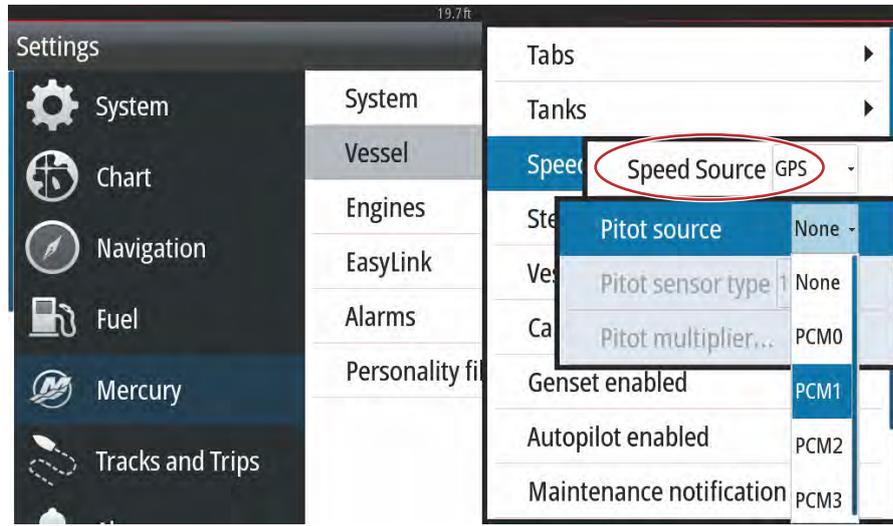
Autopilot enabled

Maintenance notification

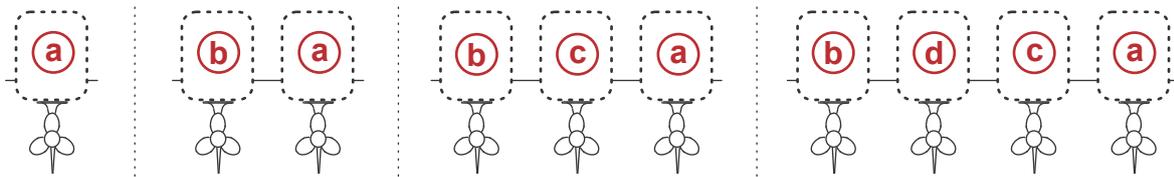
Promot Navigation Autopilot

64234

速度ストラテジー — GPS または機械オプション



63241



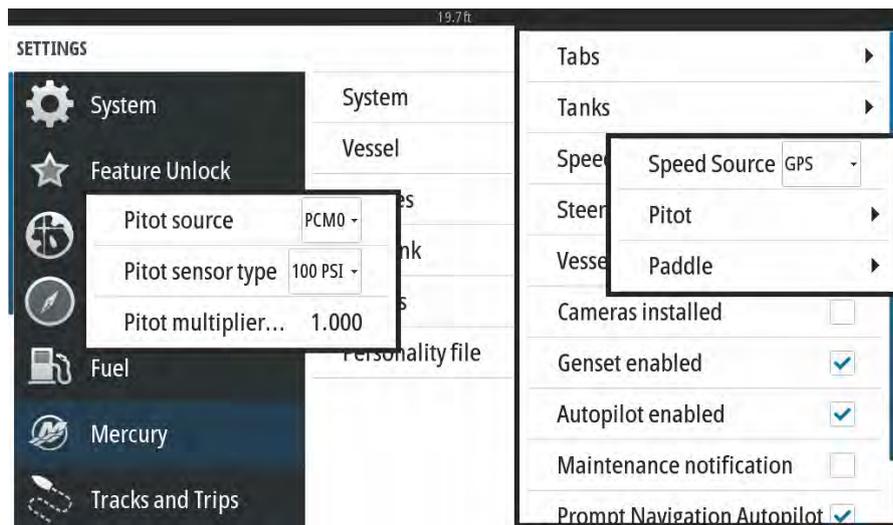
60056

ドライブの割り当てオプション

- a - PCM0 = スターボードまたはスターボード アウター
- b - PCM1 = ポートまたはポート アウター
- c - PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d - PCM3 = ポート インナー

ピトータイプには、100 psi と 200 psi のオプションがあります。200 psi オプションは、Mercury Racing 船外機モデルの選択にのみ適用されます。

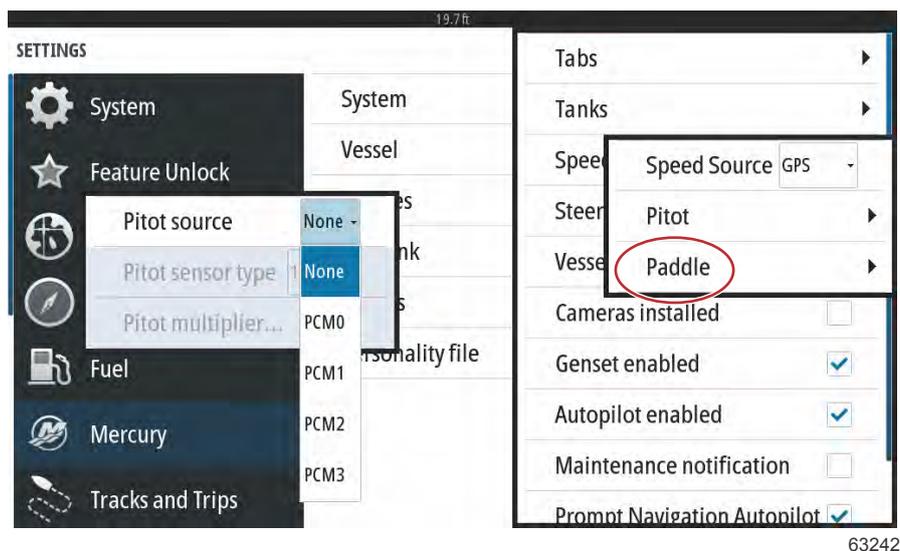
ピトーのマルチプライヤーは、1.00 をデフォルト設定として使用しますが、速度表示の読取値が高すぎるまたは低すぎる場合に、この数値を増減できます。低速時の読取値については、[Multiplier] (マルチプライヤー) フィールドを選択し、画面のキーボードを使用して、ピトーのマルチプライヤーを増やします。高速時の読取値については、[Multiplier] フィールドを選択し、画面のキーボードを使用して、ピトーのマルチプライヤーを減らします。



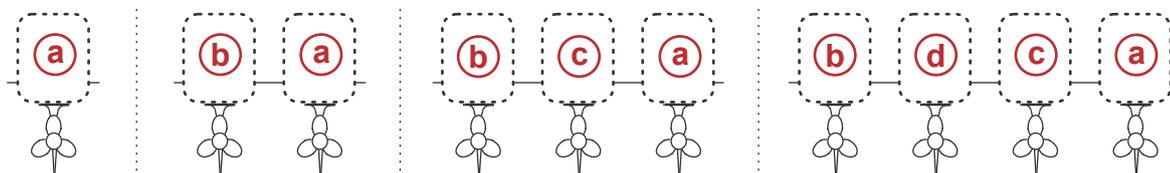
64235

章 4 - セットアップとキャリブレーション

パドルホイールのデータを VesselView に送信する船外機またはドライブを選択します。下図を参考にして、適切なオプションを選択します。



63242



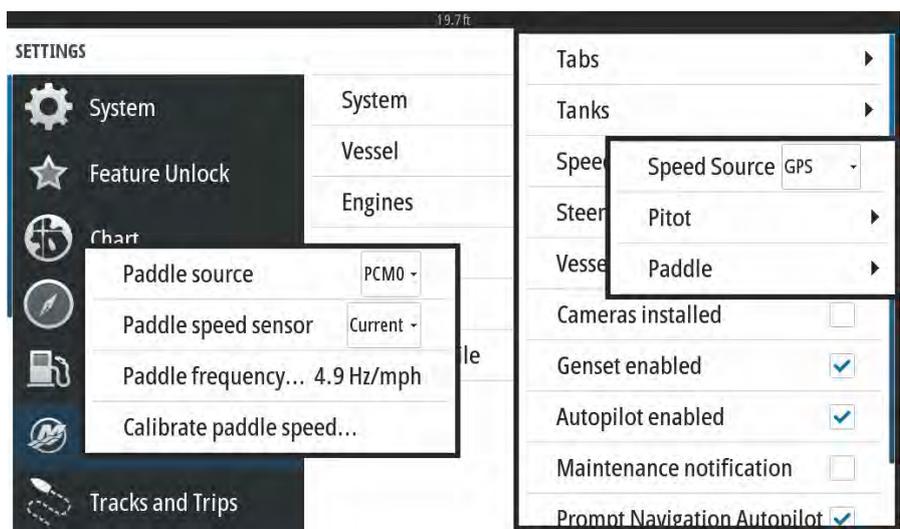
60056

ドライブの割り当てオプション

- a- PCM0 = スターボードまたはスターボード アウター
- b- PCM1 = ポートまたはポート アウター
- c- PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d- PCM3 = ポート インナー

パドルホイールのタイプは、ポートで使用しているモデルに応じて、[Legacy] (従来) または [Current] (最新) のどちらかとして選択します。

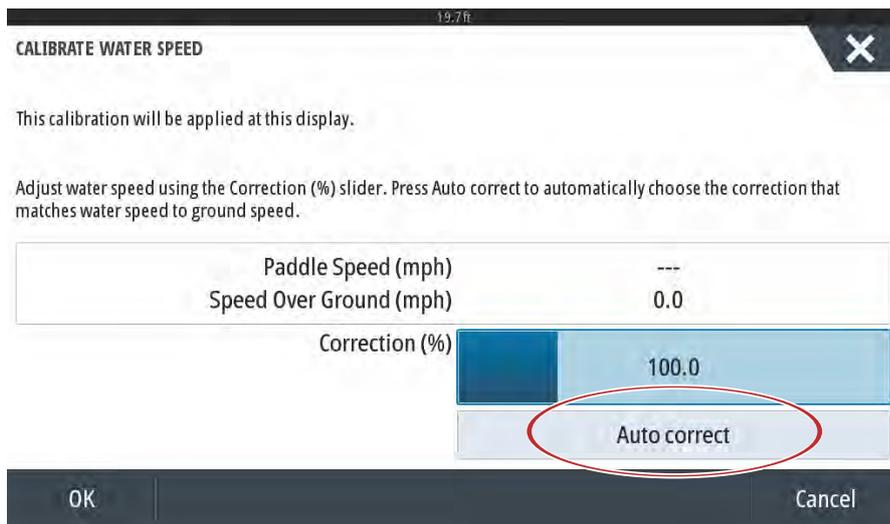
パドルホイールの周波数も変更して、異なるセンサーの要件に合わせることができます。Mercury Marine が提供しているパドルホイール速度センサーの周波数は、4.9 Hz/マイルまたは 5.7 Hz/ノットです。パドルホイールの周波数出力の詳細は、パドルホイール付属の説明書を確認してください。[Multiplier] フィールドを選択し、画面のキーボードを使用して、数値を入力します。[Auto correct] (自動調整) を選択すると、パドルホイールを GPS の出力と同期します。スライダーを使用しても、同一の結果が得られます。



61688

パドルホイールのキャリブレーションは、パドルホイールの読取値を調整しやすくするため、GPS 対応のデバイスを使用して実行します。スライダーの矢印を使用して、パドルホイール センダーのデータを増減できます。

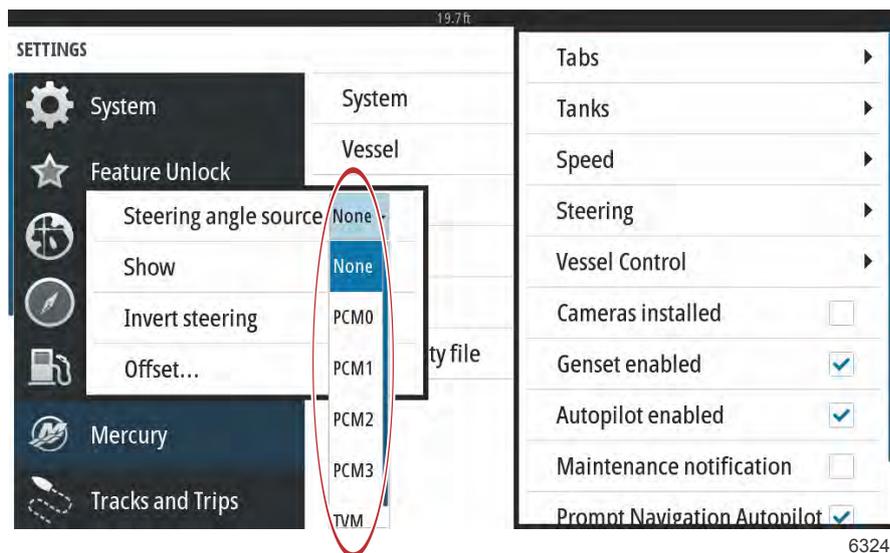
[Auto correct] を選択すると、パドルホイールを GPS の出力と同期します (ネットワークにインストールされている場合)。スライダーを使用しても、同一の結果が得られます。



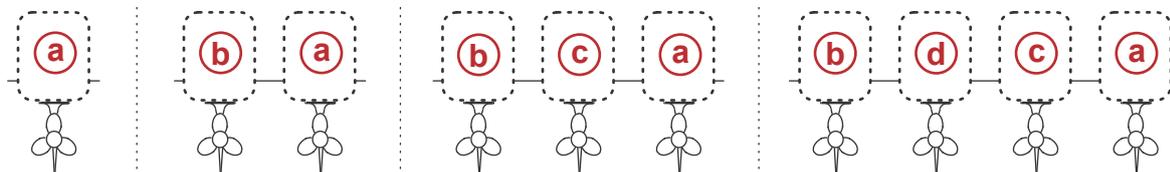
61689

ステアリング

ステアリングのデータソースは、PCM または TVM (スラストベクターモジュール) のどちらかになるように選択できます。画面上にデータを表示したり、ステアリングの入力を反転したり、ステアリングのオフセット角を確立したりするオプションもあります。



63243



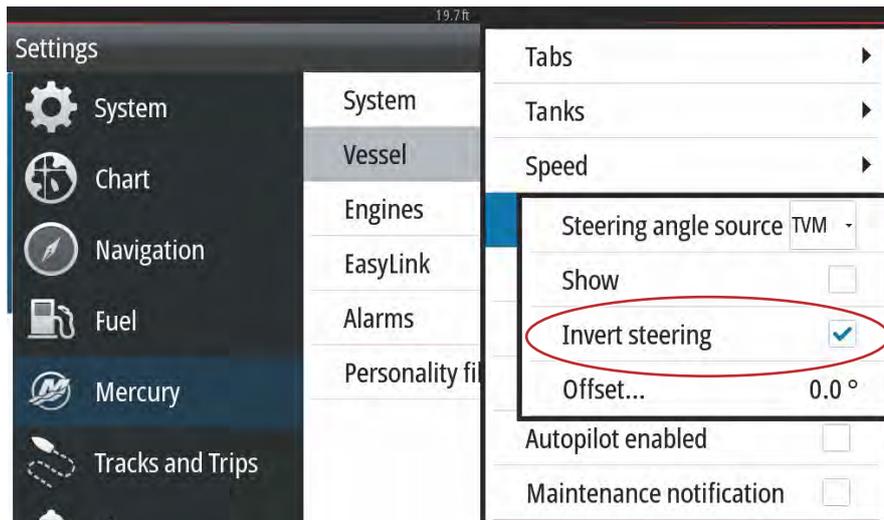
60056

ドライブの割り当てオプション

- a - PCM0 = スターボードまたはスターボード アウター
- b - PCM1 = ポートまたはポート アウター
- c - PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d - PCM3 = ポート インナー

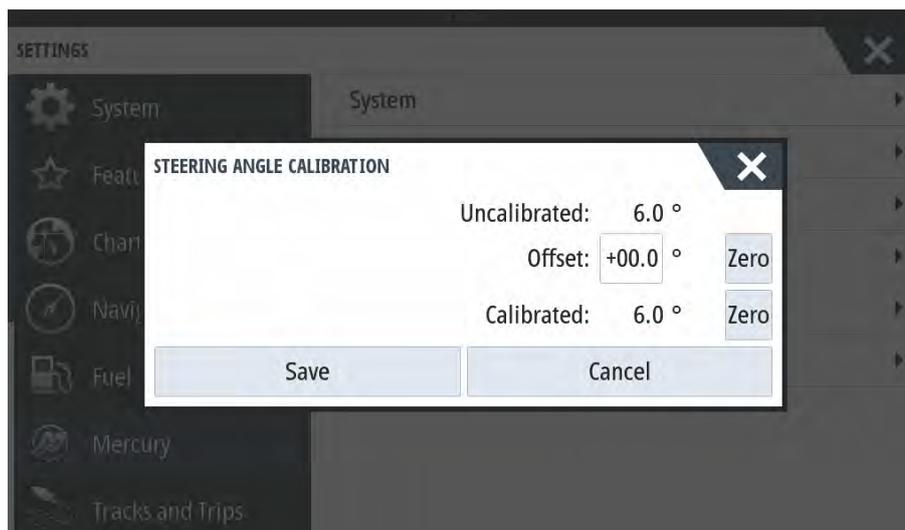
章 4 - セットアップとキャリブレーション

[Invert steering] (反転ステアリング) のオプションは、後部に面する VesselView がある場合に便利です。この場合、ステアリングデータは、操船者の視点と一致します。



63244

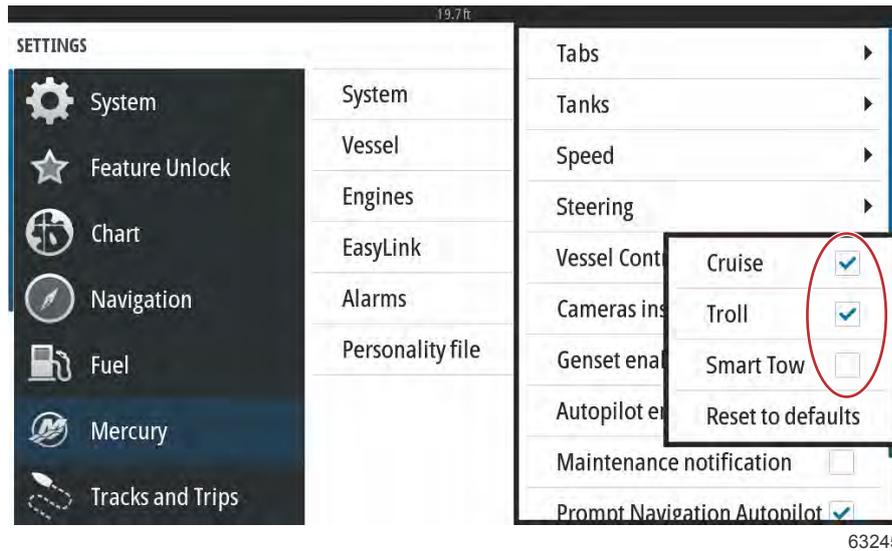
ステアリングの [Offset] (オフセット) は、アウトボード、スターンドライブ、インボードをゼロ度に合わせる際に使用します。ドライブがハルに対して垂直に配置されている場合、画面に表示されるステアリング角は、ドライブのステアリングセンサーとは一致しないことがあります。この差異を調整するには、[Offset] を選択します。[Steering Angle Calibration] (ステアリング角のキャリブレーション) ウィンドウが表示されます。[Calibrated] (キャリブレーション後) フィールドの [Zero] (ゼロ) を選択すると、オフセットが適用されます。[Save] ボタンを選択するまでは、ディスプレイ画面にこのオフセットは反映されないことに留意してください。



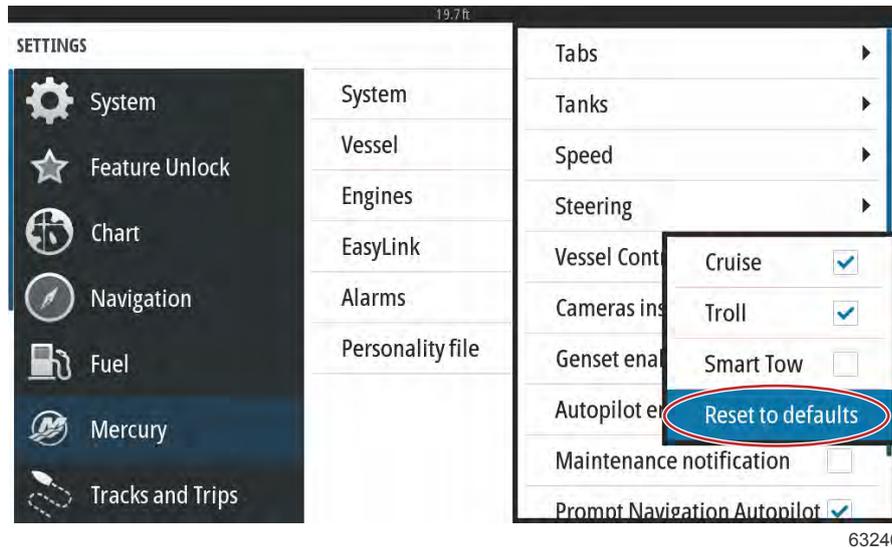
61699

船体コントロール

[Vessel Control] (船体コントロール) の設定では、利用可能なオートパイロット機能を有効化できます。



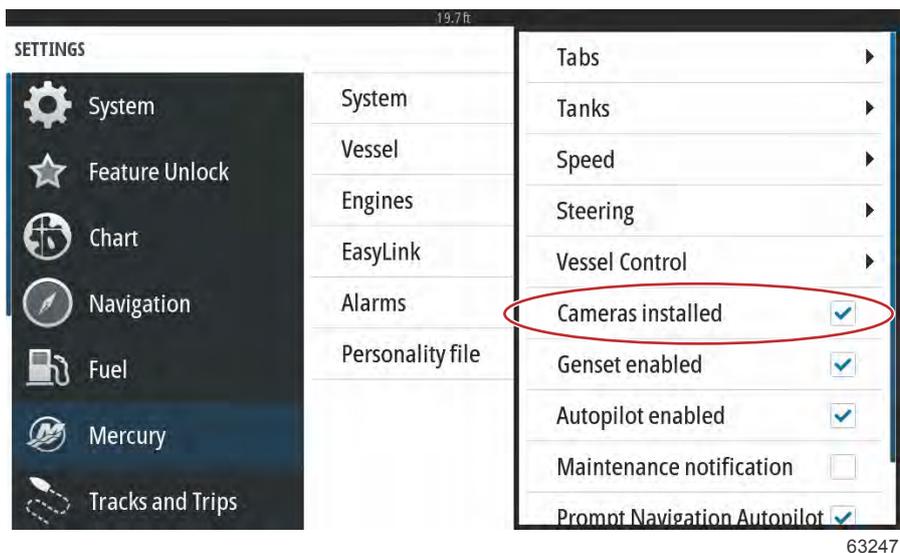
オートパイロット機能の選択項目には、クルーズ、トロール、および Smart Tow があります。[Reset to defaults] (デフォルトにリセット) は、セットアップウィザードで選択した、ボートのパワーパッケージに基づいて利用できないすべてのオートパイロット機能のチェックマークを外します。



注意： この [Reset to defaults] オプションを選択すると、すべてのボックスからチェックマークが外れて、エンジンが VesselView のオートパイロット機能に対応しなくなります。

カメラの設置

[Cameras installed] (カメラの設置) オプションにチェックを入れると、ビデオまたはカメラソースを VesselView 画面に表示できます。VesselView では 2 つのビデオチャンネルに対応しています。1 チャンネルのみの表示、または利用可能なビデオカメラ間で切り替える表示を選ぶことができます。切り替え表示の場合は、5 ~ 120 秒間隔に設定できます。ビデオ設定を調整すると、表示を最適化できます。この調整は、ソースごとに独立しています。

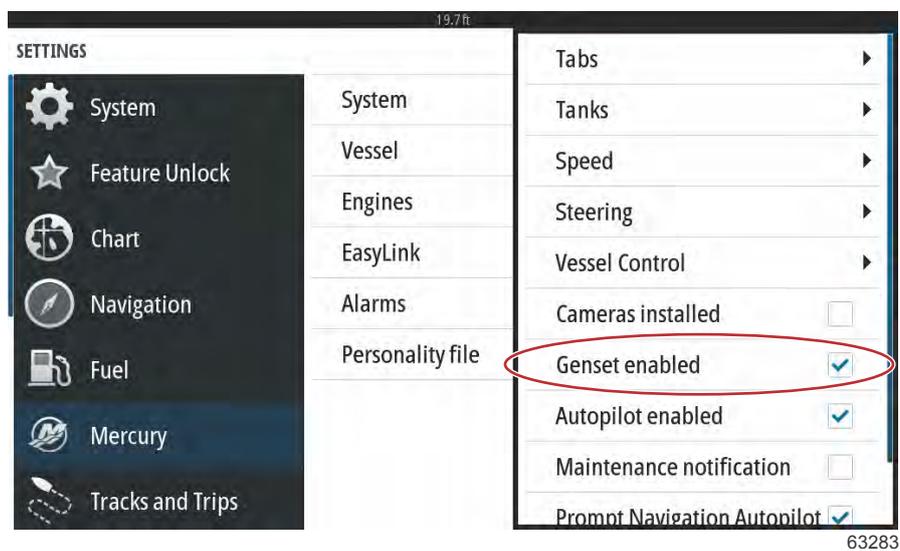


63247

重要： ポートにカメラが設置されていない場合は、このオプションのチェックを必ず外してください。場合によっては、[Cameras installed] ボックスにチェックが入っていると、VesselView がカメラソースを見つけられず、データ表示が乱れることがあります。

Genset の有効化

[Genset enabled] (Genset の有効化) オプションにチェックを入れると、VesselView が genset データについてネットワークにクエリを出すことができます。



63283

VesselView で発電機が有効になっている場合は、操船者は左側のメニューバーの Mercury タブを選択できます。



63268

[MORE] (その他) オプションを選択します。



64239

メニュー内の [GENSET] (発電機) オプションを選択します。



63269

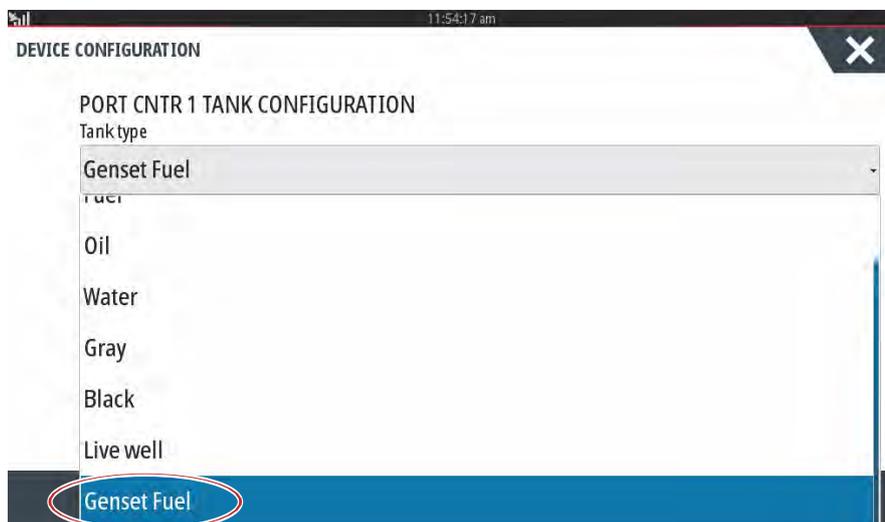
章 4 - セットアップとキャリブレーション

VesselView はボートの通信ネットワークに接続された発電機からの発電機データを表示します。



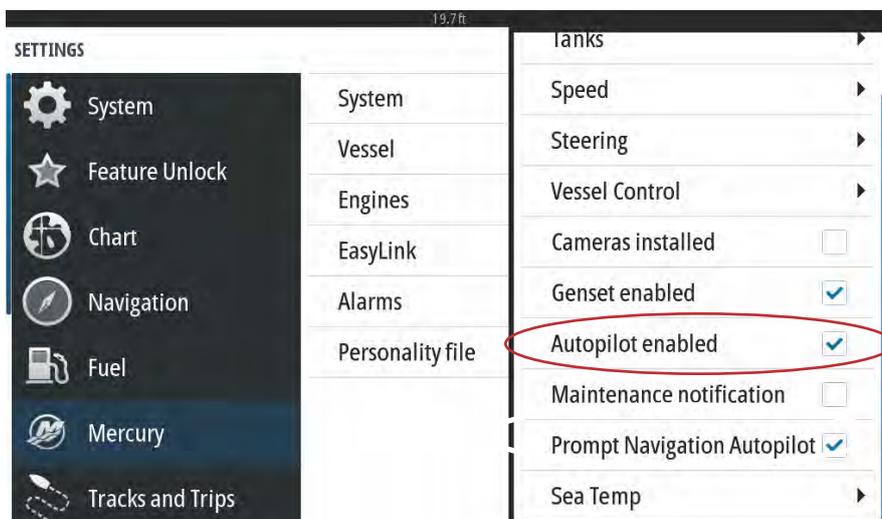
63270

注意： 正確な発電機用燃料データを確実に表示させるために、[Genset Fuel] (発電機用燃料) オプションを *Setup Wizard* または *ボート設定* メニュー内の *タンク設定* の間に選択しなければなりません。



63271

オートパイロット有効



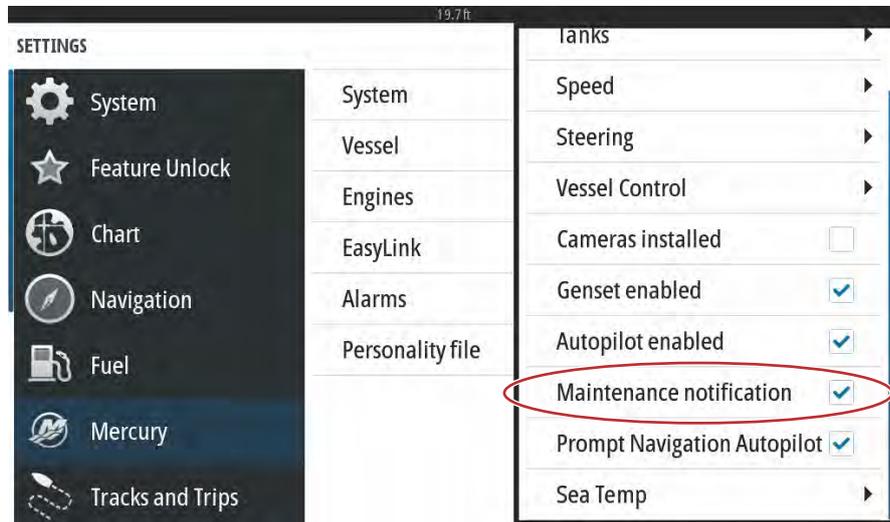
63288

ボートが Mercury 製以外のオートパイロットシステムを搭載している場合のみ、オートパイロット有効設定を確認する必要があります。Mercury 制御および操縦桿操縦システム搭載のボートの場合、この設定を有効にしておく必要はありません。Mercury オートパイロット機能を備えたボートでこの設定を有効にすると、逆効果を及ぼし、不適切な表示結果となる場合があります。

重要： Mercury のオートパイロット機能の反応が鈍い、または表示が不適切な場合、このボックスにチェックが入っていないか確認してください。

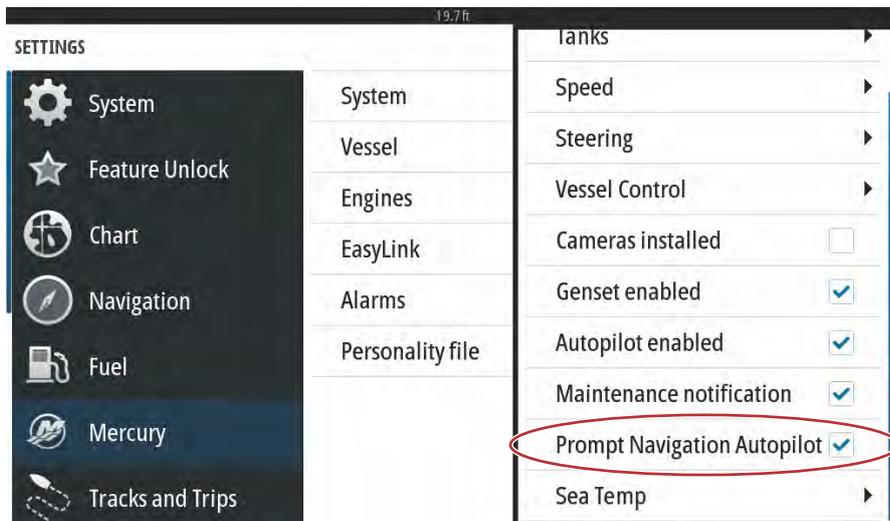
メンテナンス通知

[Maintenance notification] (メンテナンス通知) オプションにチェックを入れると、メンテナンス予定を VesselView のポップアップ画面に表示できます。



63250

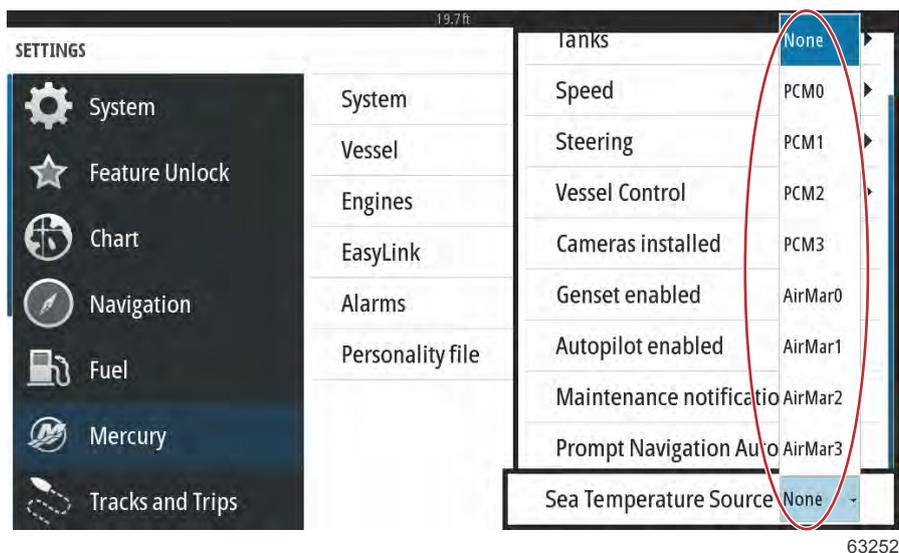
プロンプトナビゲーションオートパイロット



63251

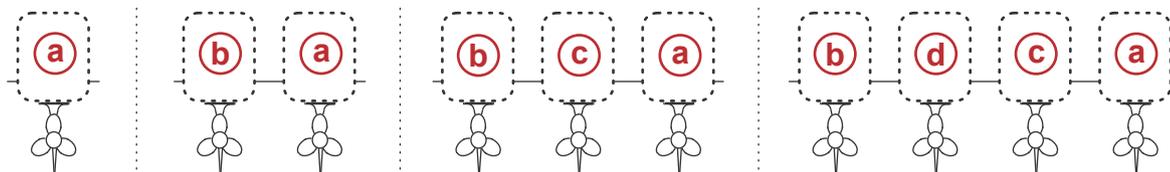
海水温度

データを送信するエンジンを選択するか、またはリストから適切なセンサーを選択すると、[Sea Temperature Source] (海水温度ソース) を選択できます。



63252

下図は、PCM の物理的位置を示します。



60056

PCM の位置

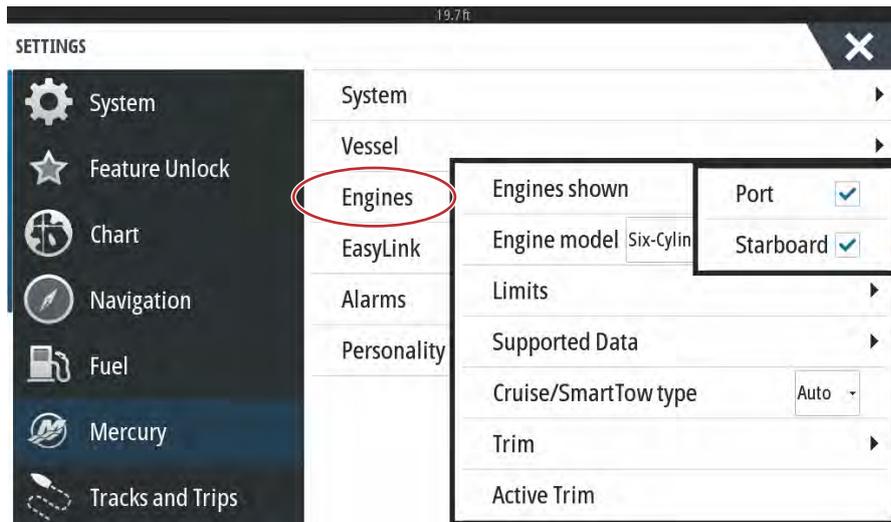
- a - PCM0 = スターボードまたはスターボード アウター
- b - PCM1 = ポートまたはポート アウター
- c - PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d - PCM3 = ポート インナー

エンジン設定

表示中のエンジン

[Settings] メニューを表示するには、画面外側から画面の上部まで下方向にスワイプします。これにより、[System Controls] ウィンドウが表示されます。[Settings] タイルを選択します。画面の左側にメニューが表示されます。オプションのリストから、[Mercury] を選択します。Mercury 側の MFD (マルチファンクション ディスプレイ) によって制御されている VesselView 設定のウィンドウが開きます。

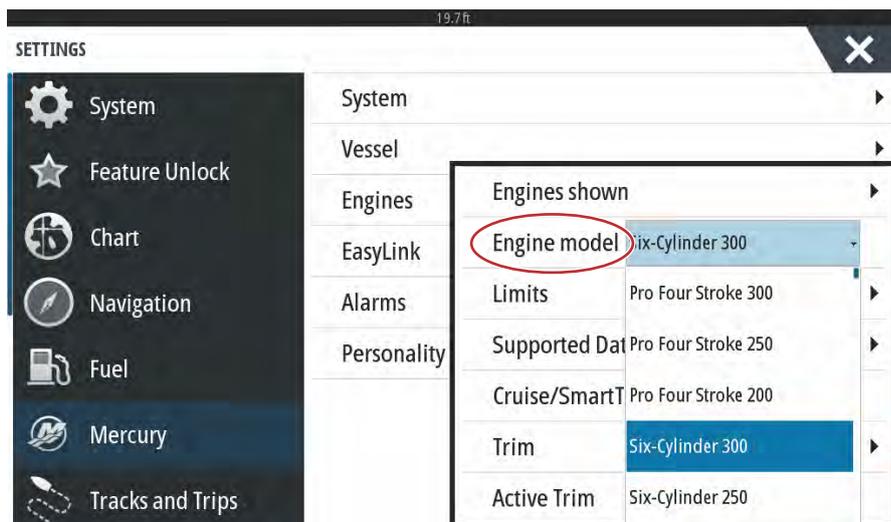
[Engines shown] は、セットアップ ウィザードのプロセスで設定しますが、表示オプションは、[Engine] 設定メニューでいつでも変更できます。VesselView では、セットアップ ウィザード プロセスで選択したエンジンの数に応じて、最大 4 基のエンジンを表示できます。操船者は、表示するエンジンを選択できます。エンジンの選択項目にチェックマークがあるかどうかで、VesselView に表示されるエンジンが決まります。



61672

エンジンモデル

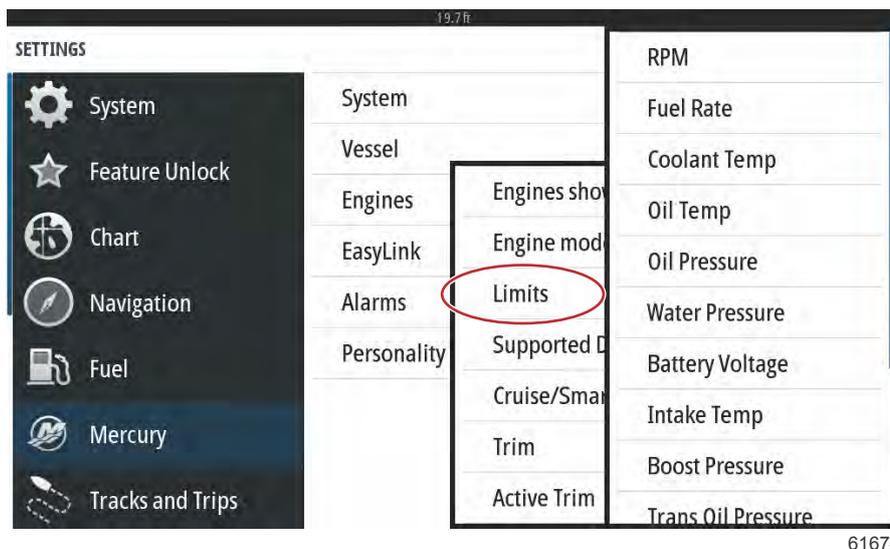
[Engine model] (エンジンモデル) の選択項目では、パワーパッケージの詳細を変更できます。エンジンモデルについてはセットアップウィザードで設定しますが、いつでも変更できます。ここで変更を加えると、他の設定や表示オプションが VesselView で利用できなくなることがあります。



61673

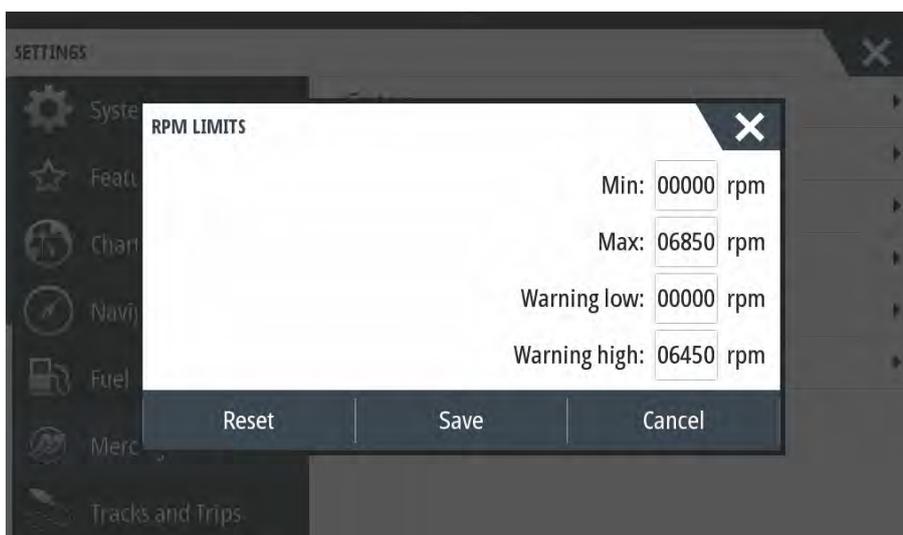
限界値

[Limits] (限界値) は、RPM、クーラント温度、オイル温度、バッテリー電圧、およびブースト圧力など、エンジンのさまざまなデータ パラメーターを特定の範囲に設定しやすくします。限界値を変更しても、エンジンパッケージや Mercury の Engine Guardian プログラミングの動作には影響しません。エンジンに対する実際の限界値は、そのエンジンの工場出荷時プログラム制御モジュールによって決まります。



61674

下図は、一般的なエンジン制限値画面です。



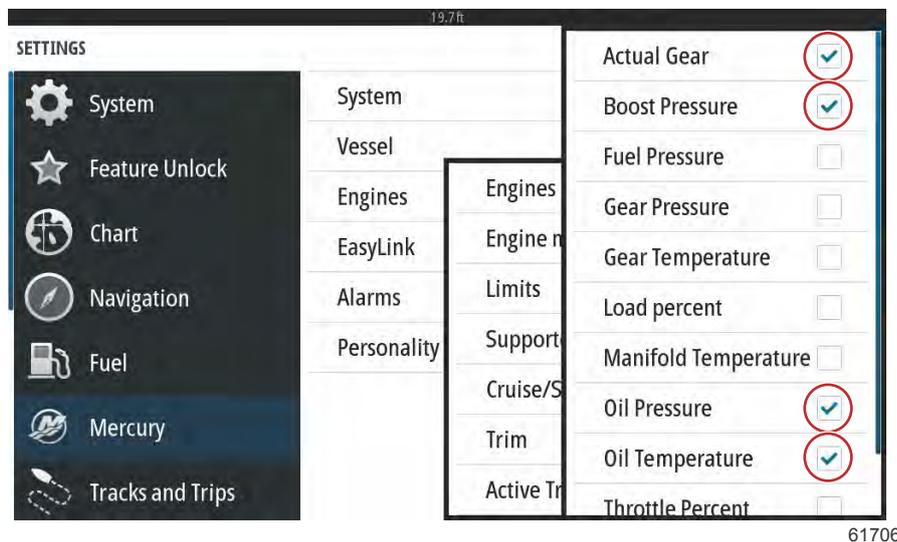
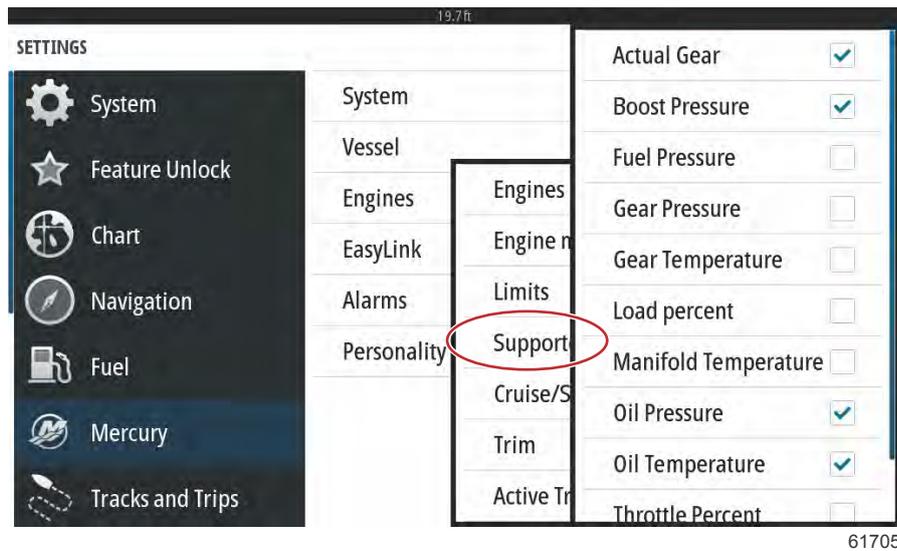
61675

設定	説明
Min (下限) :	画面に表示されるグラフの下限値
Max (上限) :	画面に表示されるグラフの上限値
Warning low (下限警告):	画面に表示されるグラフにおいて、一番下の色区分の上限値
Warning high (上限警告):	画面に表示されるグラフにおいて、一番上の色区分の下限値

デフォルトの下限値と上限値は、エンジンパッケージの工場出荷時設定です。これは、セットアップウィザードまたはエンジン設定メニューで選択します。警告を出す下限値と上限値の増減は、一般に、操船者の好みです。

対応データ

[Supported Data] (対応データ) では、VesselView が表示するデータのタイプを選択できます。データソースのリストは、セットアップウィザードで選択したパワーパッケージに応じて異なります。VesselView で表示したいデータ項目のチェックボックスを選択します。



丸で囲われている部分 = 選択したデータ項目

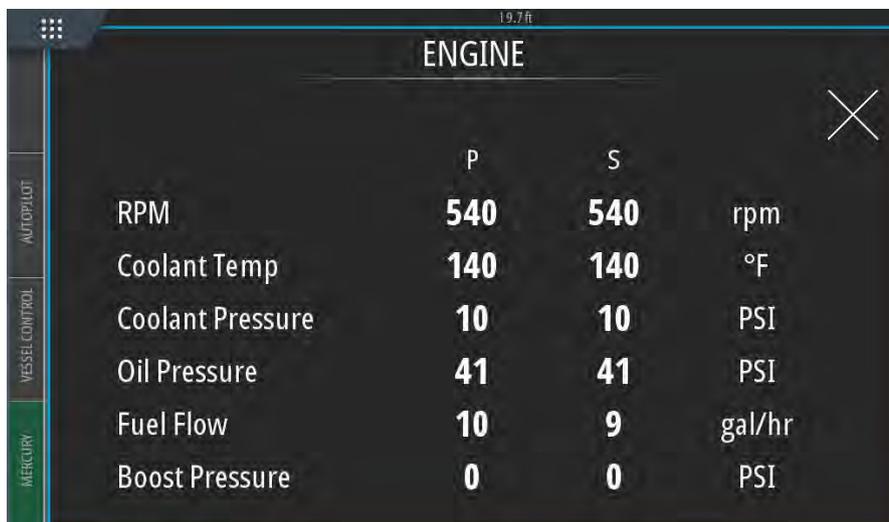
章 4 - セットアップとキャリブレーション

VesselView が通常の操作表示モードである間に [Supported Data] (サポートされるデータ) リストで選択したデータ項目を表示するには、速度/RPM スウィープの間にある M-ロゴのアイコンにタッチします。



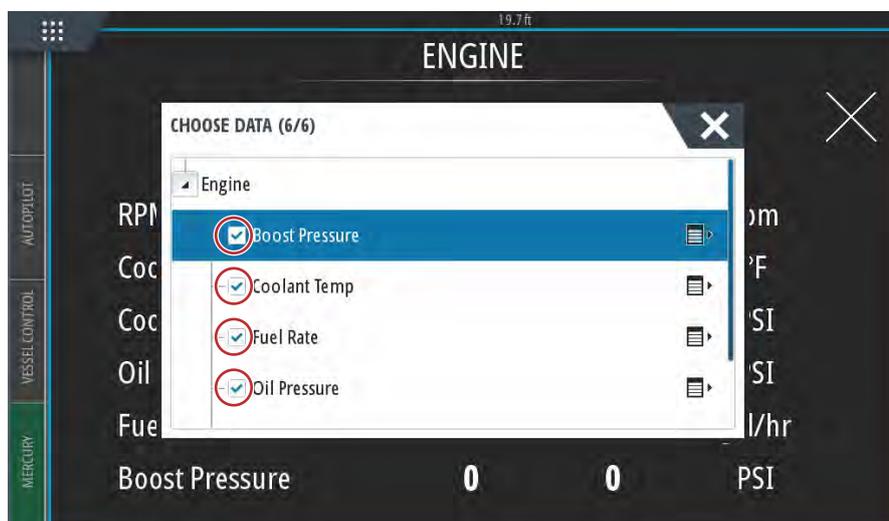
63272

最大 6 つまでの、選択された対応データ項目が単一画面内に表示されます。



63273

このエンジンデータ画面の内容を変更するには、画面を数秒間長押しします。選択が完了したら、画面右上隅にある X をタッチして画面を閉じます。

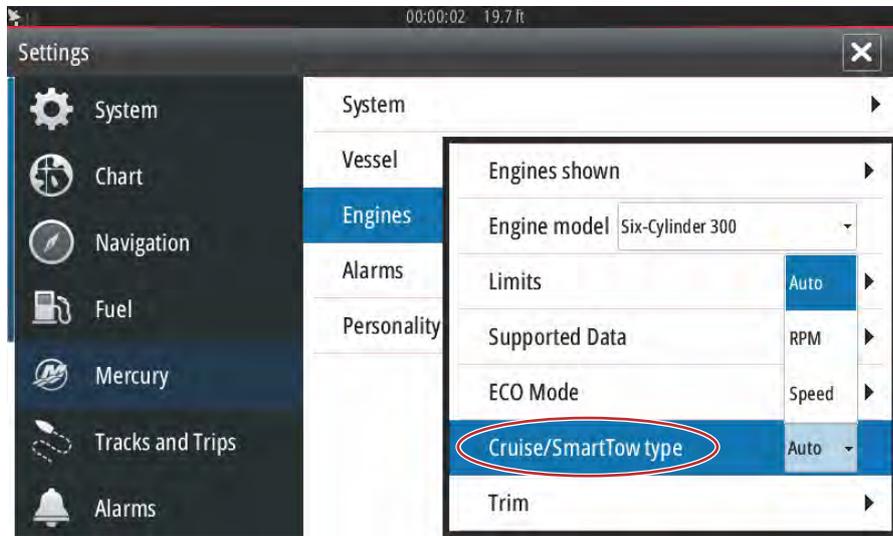


63274

チェックボックスをタッチして、選択した各データのチェックを有効または無効にしてください。すべての選択が完了したら、X をタッチしてこのウィンドウを閉じ、エンジンデータ画面に戻ります。

クルーズ/Smart Tow タイプ

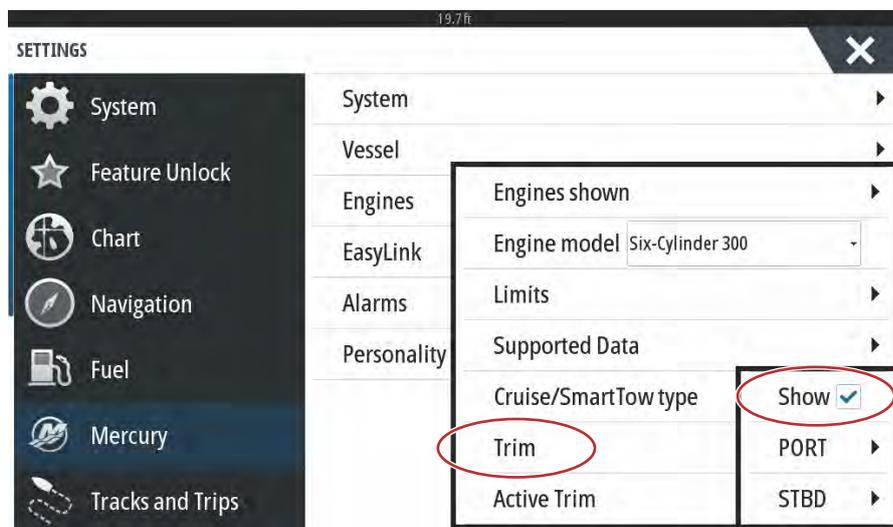
[Cruise/Smart Tow type] (クルーズ/Smart Tow タイプ) の設定は、クルーズ オートパイロット プログラムと Smart Tow プログラムの起動プロファイルの速度データの取得元になるセンサーを選択できます。このオプションは、エンジン RPM または GPS 速度のデータです。[Auto] (自動) を選択すると、VesselView は、速度ベースのデータ元について、ネットワークにクエリを出し、その選択肢をクルーズと Smart Tow の機能に使用します。



61712

トリム

[Trim] (トリム) 設定では、トリムの状態を示す画像を画面に表示するための [Show] (表示) チェックボックスを選択できません。

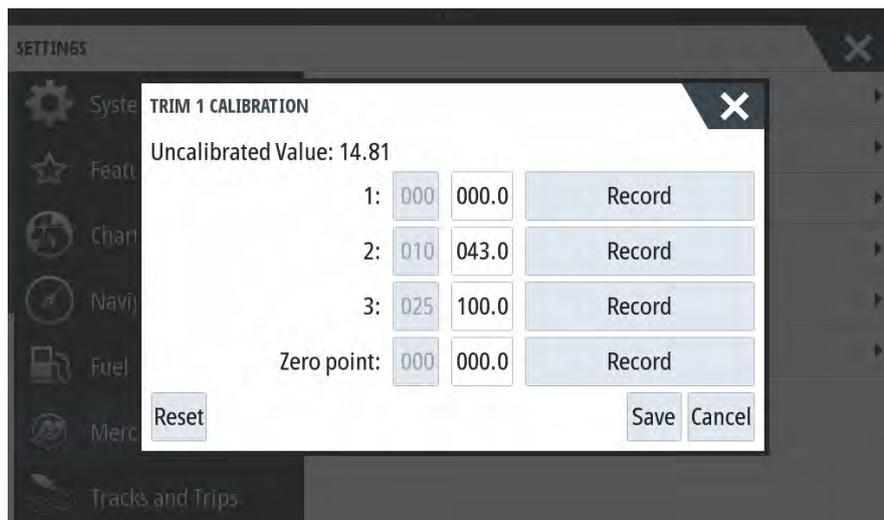


61715

トリム キャリブレーションでは、トリムを最も内側または最も外側の位置にして、パーセンテージを記録できます。これは、真の 0°トリム位置 (トリムが船底に対して平行になるポイント) を判断する際に便利です。正確にキャリブレーションが行われたトリムは、画面にスライダの正確な位置を表示します。

章 4 - セットアップとキャリブレーション

トリムのキャリブレーションを行うには、エンジンを奥まで完全に傾けて (トリムを完全に下げて)、読取値を記録します。[1] 行は、トリムが実質 0% の状態です。トリムを完全に上げて、読取値を記録します。[3] 行は、トリムが実質 100% の状態です。[Zero point] (ゼロポイント) は、エンジンが船底に対して平行に配置された状態です。その位置を記録します。[Save] を選択して、キャリブレーション済みの新しいトリムデータを保存します。



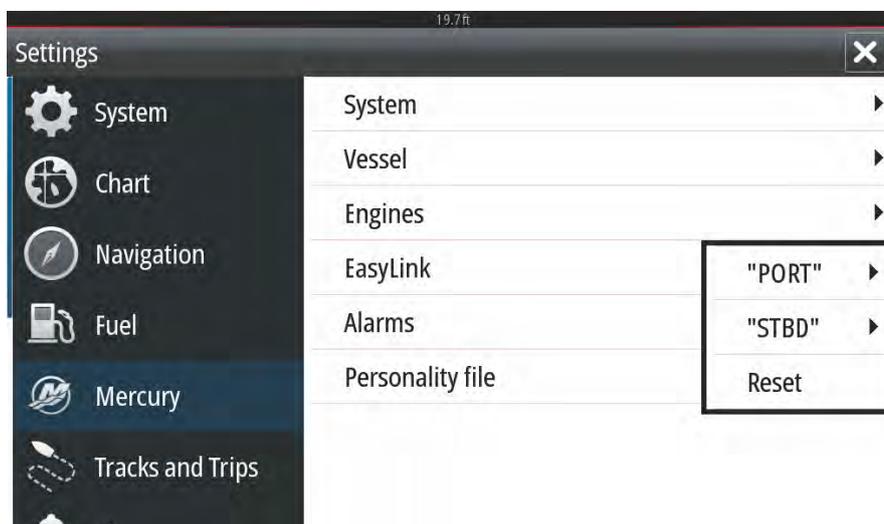
61716

EasyLink 設定

EasyLink ゲージ統合

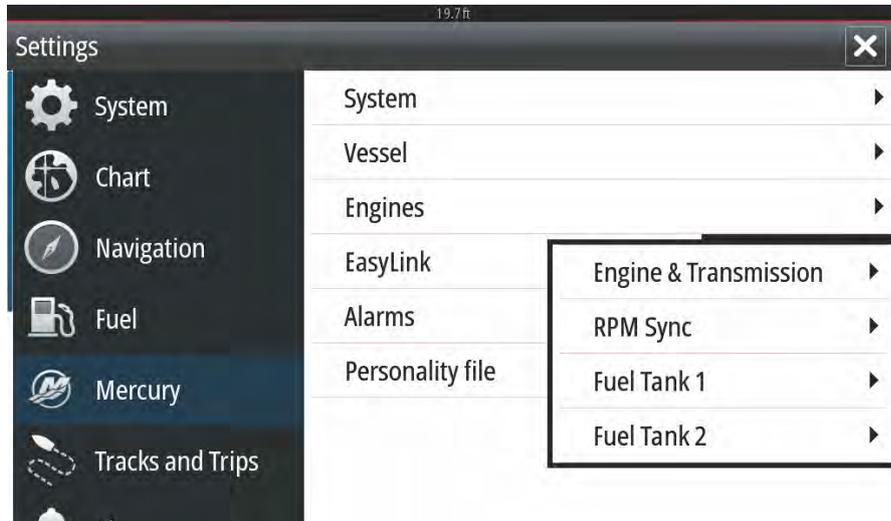
SC 100 ゲージ搭載のポートでは、VesselView 内の EasyLink を有効に (チェックマーク) し、SC 100 ゲージでデータを受け取れるようにする必要があります。

イージーリンク		
	エンジンとトランスミッション >	ポートまたはスターボード - オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)
ポート & スターボード >	RPM 同期	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)
	燃料タンク 1	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)
	燃料タンク 2	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)



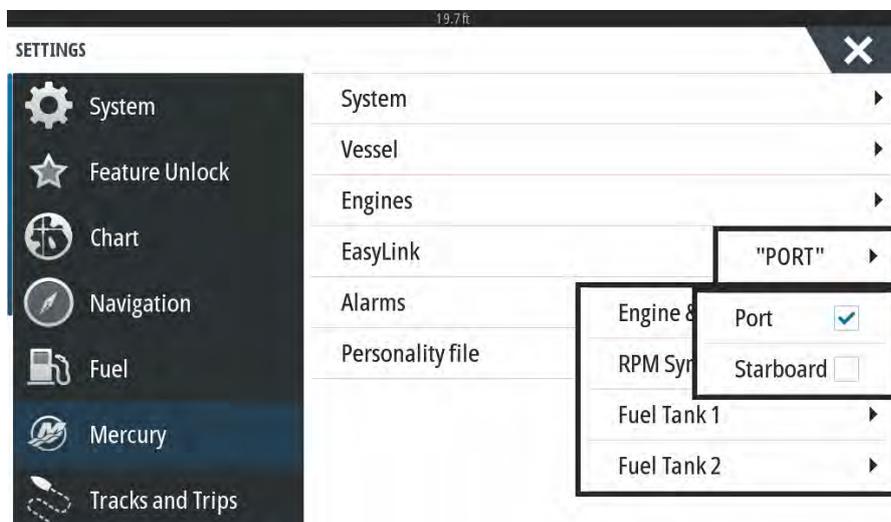
63150

EasyLink メインメニュー画面



63151

EasyLink オプションメニュー



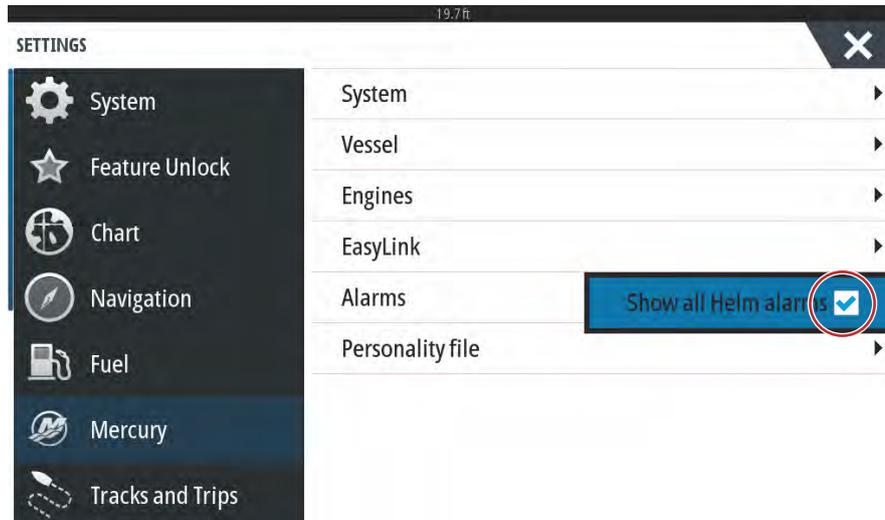
63152

EasyLink ソースデータ選択オプション

アラーム

アラーム設定

[Show all Helm alarms] (すべてのヘルムアラームを表示する) オプションにチェックマークを入れると、VesselView 画面にすべてのアラームが表示されます。このオプションのチェックマークを外すと、複数のデバイスを取り付けている場合に、他の VesselView からの通知が出なくなる原因になります。

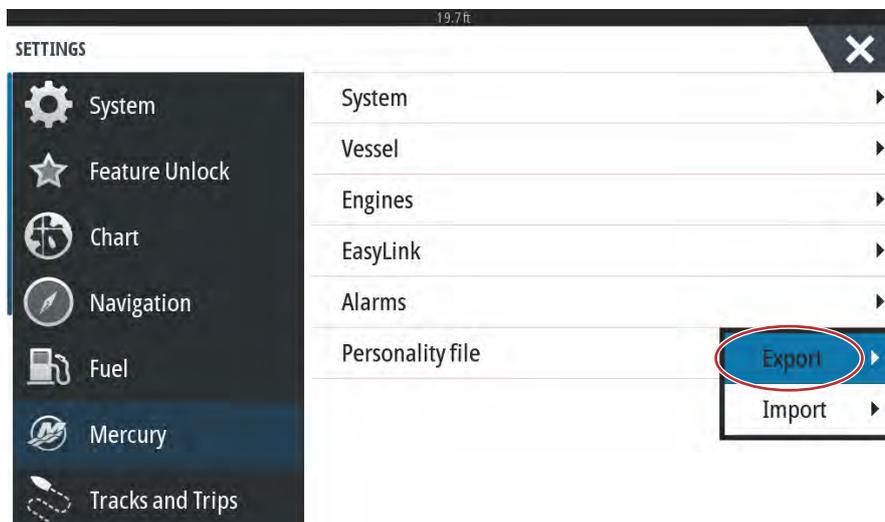


61718

個人設定ファイル

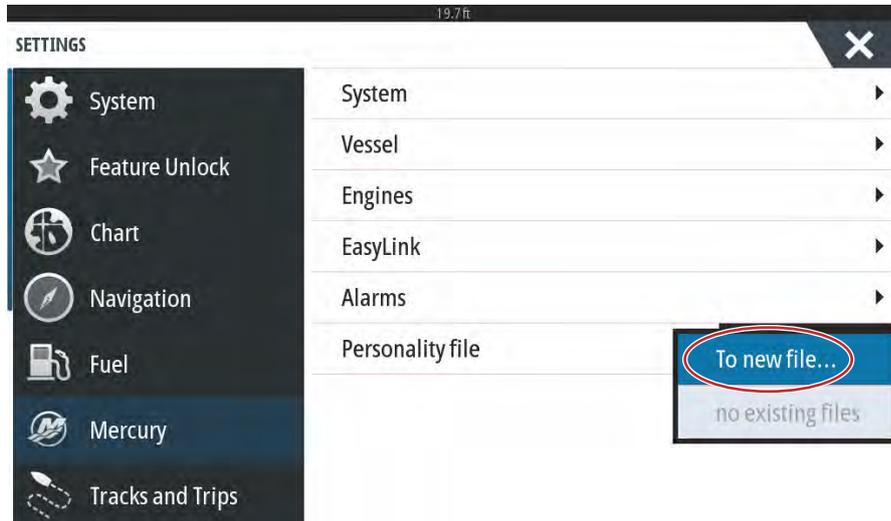
エクスポート

ボートの個人設定ファイルは、VesselView デバイス内で行われたすべての設定で構成されます。個人設定をエクスポートするには、SD カードをカードスロットに挿入して、[Export] (エクスポート) を選択します。SD カードを取り外し、インポート オプションを使用して、そのファイルを他の VesselView デバイスに転送します。



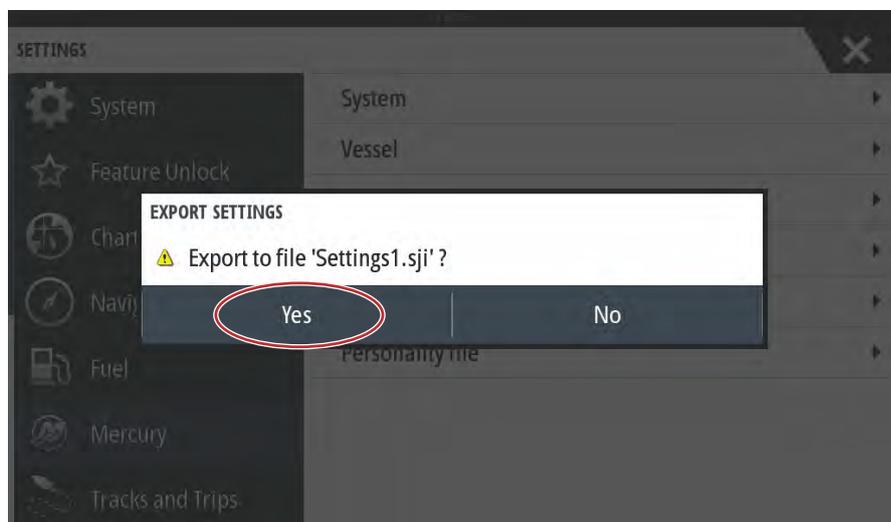
61719

[Export] を選択する



61720

[To new file...] を選択する



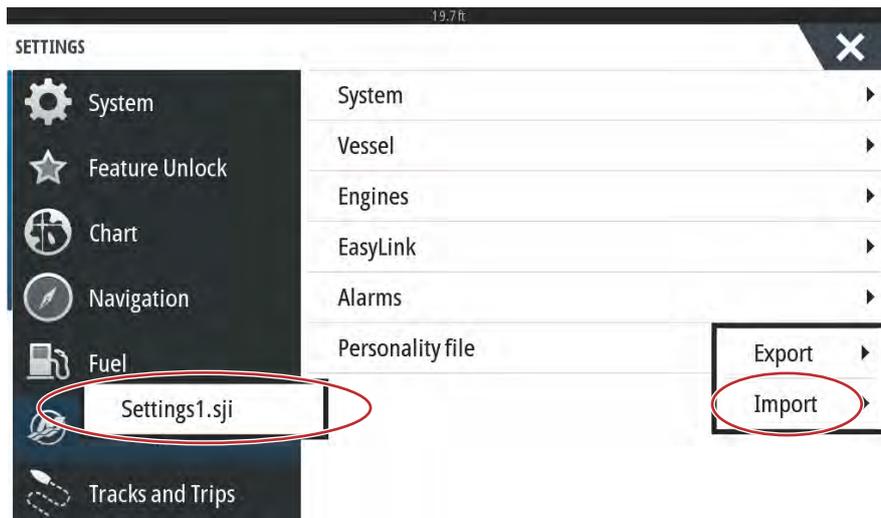
61721

[Yes] を選択する

新しい個人設定ファイルは、メモ리카ードの最上位に書き込まれます。SD カードのフォルダー内には書き込まれません。

インポート

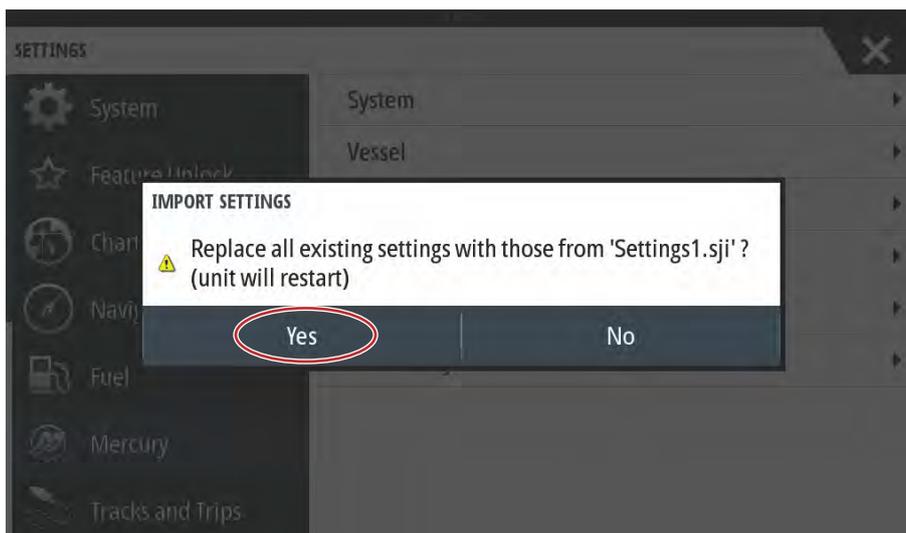
個人設定ファイルをインポートするには、VesselView が書き込んだ個人設定ファイルが保存されているカードポートに、SD カードを挿入します。[Import] (インポート) を選択します。検知されたファイルのリストが画面に表示されます。ファイルを選択して、インポートを開始します。



61722

個人設定ファイル

既存の設定すべてを書き換えるかどうかを再確認するメッセージが表示されます。[Yes] を選択します。VesselView が、新しい個人設定ファイルをインポートして、ユニットが再起動します。



61723

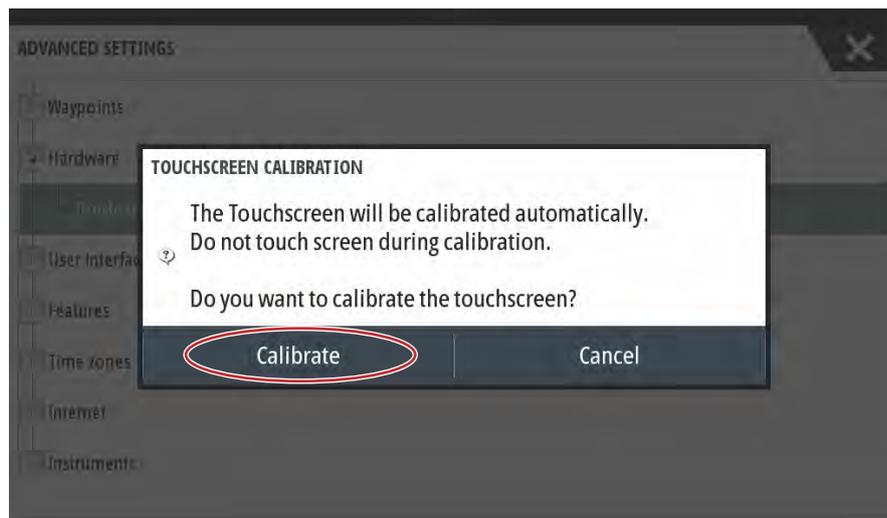
タッチ画面の反応調整

タッチ画面は定期的に調整できます。スワイプまたはタッチ領域の反応が鈍い場合は、ユニットの上部から画面に向けてスワイプして、[System Controls] メニューをアクティブにします。[Settings] (設定) オプションを選択します。システムを選択します。[Advanced] (詳細) オプションを選択します。[Hardware] (ハードウェア) メニューオプションを選択して、[Touchscreen calibration] (タッチ画面のキャリブレーション) メニューアイテムを表示します。



61493

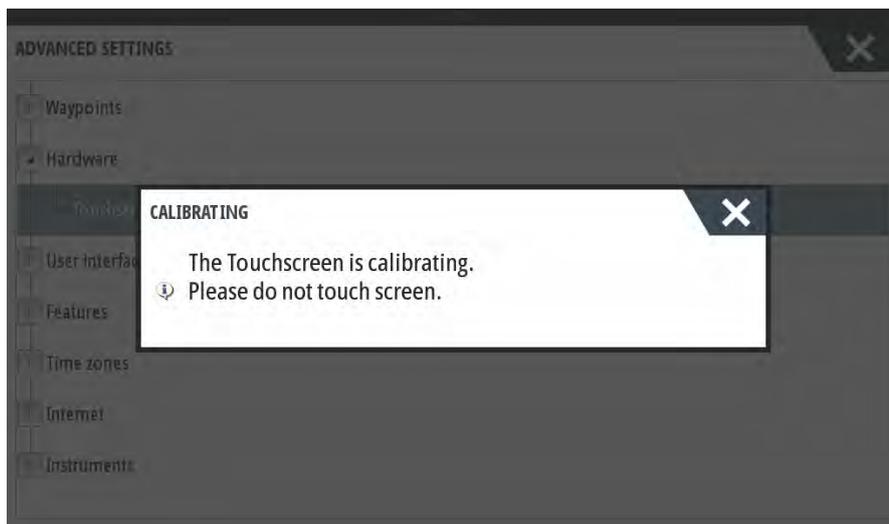
VesselView から、[Touchscreen Calibration] を確認するよう指示されます。調整を継続するには、[Calibrate] (キャリブレーション) を選択します。



61494

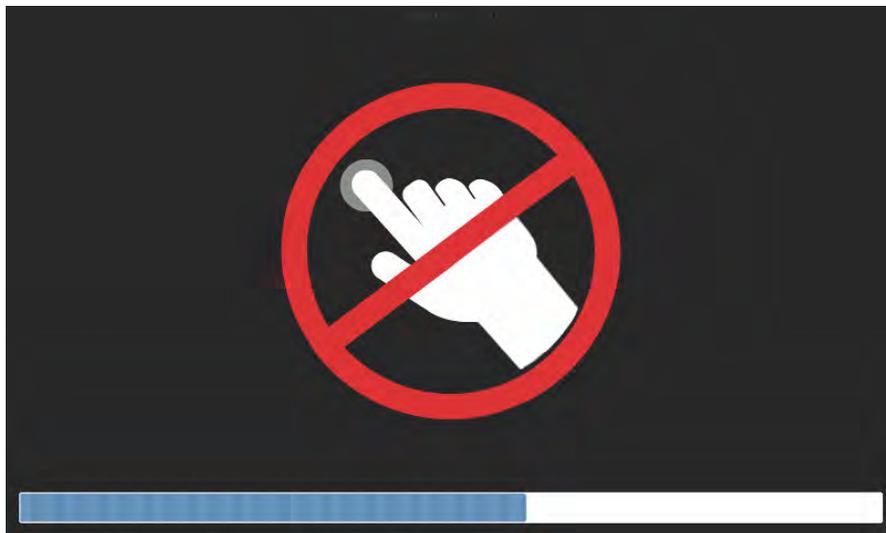
章 4 - セットアップとキャリブレーション

調整プロセス中は、画面には触れないでください。



61496

プロセスが進行中であることを示すプログレスバーが表示されます。調整が完了すると、画面が [Advance Settings] (詳細設定) メニューに戻ります。



61499

章 5 - 警告アラーム

目次

警告 - 故障とアラーム.....	96	浅水および低燃料アラーム	98
警告 — 故障およびアラーム.....	96		

警告 - 故障とアラーム

警告 — 故障およびアラーム

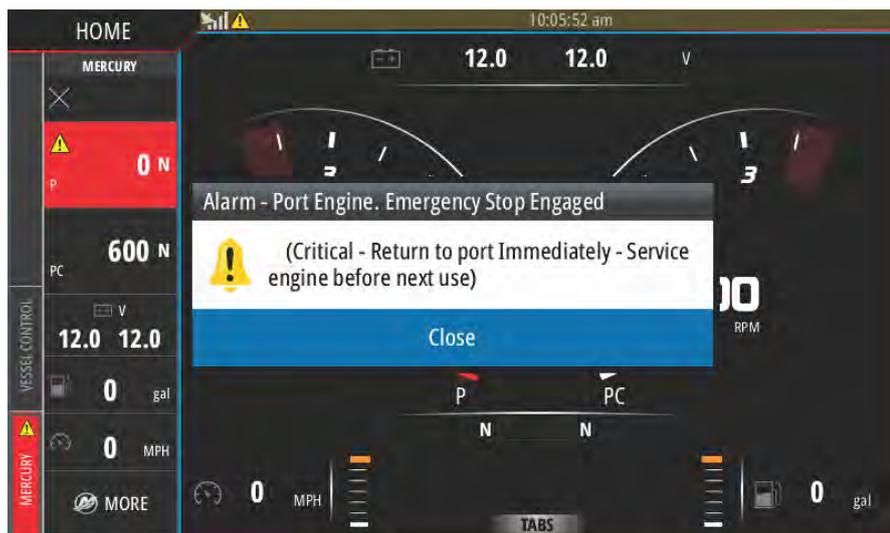
アラーム時には、そのときの画面表示内容とは関係なく、すべての Mercury 警告、故障、およびアラームが表示されます。アラームが出ると、画面に、アラームメッセージと警告が、必要な対処方法とともに表示されます。

故障アラームが出ると、画面左側の [Mercury] タブが赤色になり、国際警告シンボルが表示されます。アラームが出ると、画面に、アラームメッセージと警告が、必要な対処方法とともに表示されます。

下図は、左側のバーを開いた状態と閉じた状態で、画面中央に表示されているアラーム ウィンドウです。



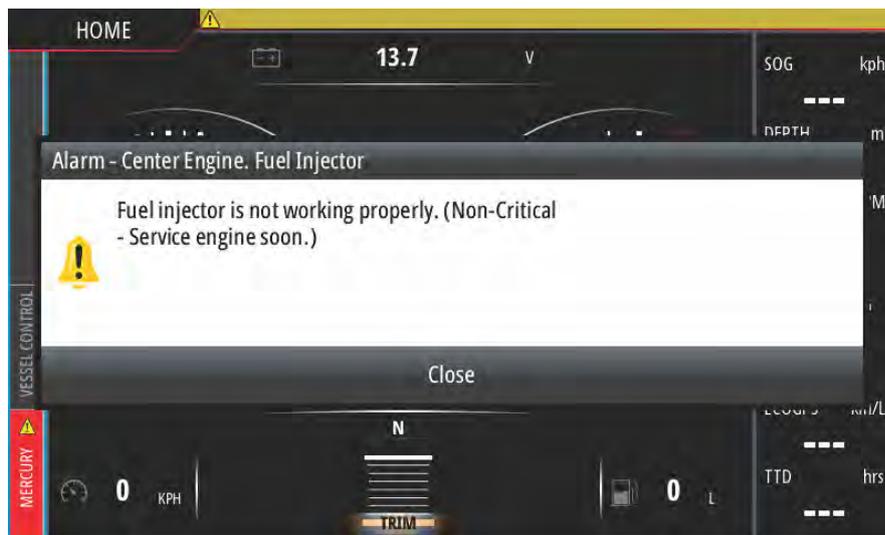
61773



61774

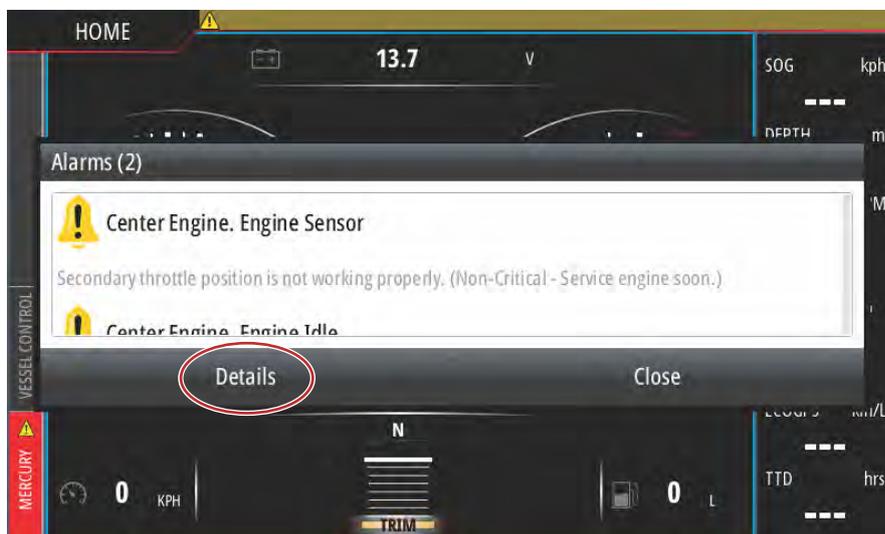
重大なアラームには通常、Mercury Engine Guardian System が、すでにパワーや最大 RPM を下げたり、アイドル状態を強制したりしたという応答が添えられています。重大な故障の場合には必ず、音声通知が鳴ります。重大な故障が 1 つあると、警告ホーンが 6 秒間継続的に鳴ります。

重大ではないアラームも、重大な場合と同様に画面に表示されますが、警告ホーンは、断続的に 6 回鳴ります。

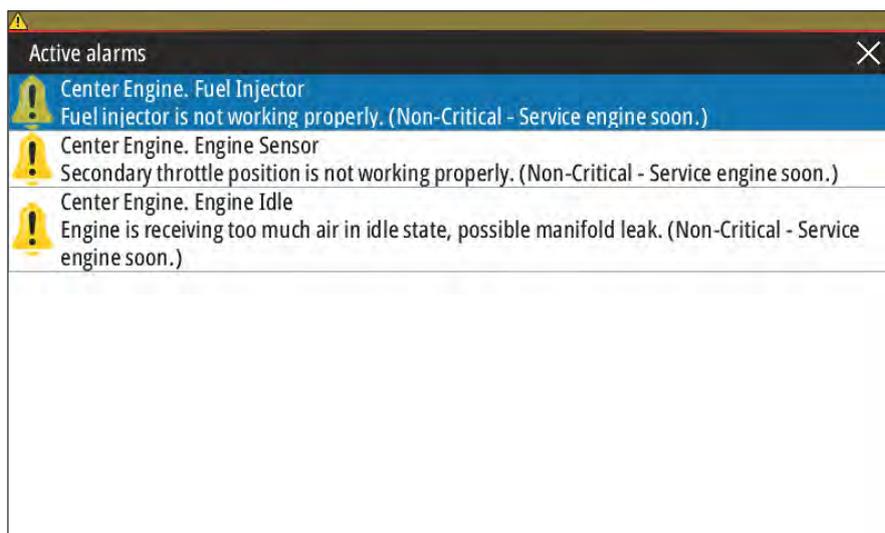


61545

故障のポップアップでは、各故障についての詳細情報を得ることができます。[Details] (詳細) オプションを選択すると、故障についての詳細な説明が表示されます。



61542



61548

故障を了承して、VesselView のメイン画面に戻るには、アラーム ウィンドウの右上にある [X] を選択するか、または最初に表示されたウィンドウの [Close] (閉じる) オプションを選択します。

章 5 - 警告アラーム

未解決のアラームと警告故障には、画面左側の [Mercury] タブからアクセスできます。



61546

故障を消去するには、不具合部分や故障部品を点検、修理、または交換して、エンジンと VesselView を再起動すると、ユニットがシステム起動時のスキャンを実行します。起動時のスキャンに合格すると、画面左側の [Mercury] タブが緑色で表示されます。アラーム履歴は、メインメニュー画面を選択して、[Alarms] (アラーム) オプションを選択すると、いつでも表示できます。故障履歴は、その表示で確認できます。

浅水および低燃料アラーム

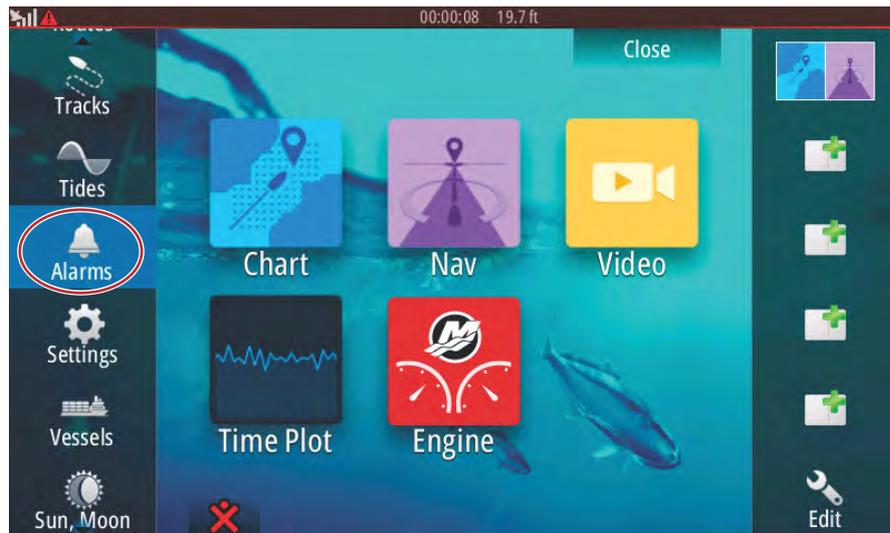
浅水、低燃料など、重大ではない障害については、6 回の短音が鳴り、障害の説明が添えられたポップアップが画面に表示されます。

このタイプの障害の場合には、[Mercury] タブは赤色にはなりません。その代わりに、上部のヘッダーバーが赤色になり、国際警告シンボルが表示されます。



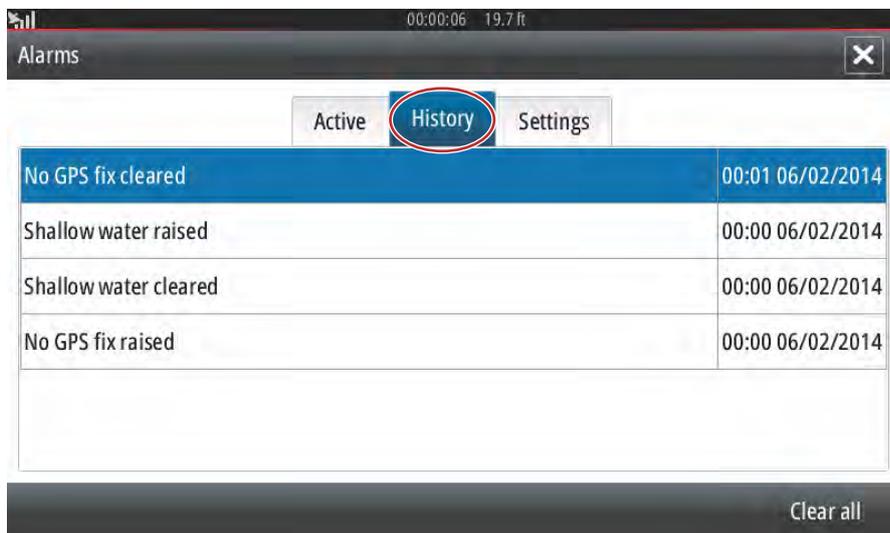
61778

障害を表示するには、メインメニュー画面を選択して、[Alarms] (アラーム) オプションを選択します。ここで、障害の内容を表示して、その障害を出した設定を (必要に応じて) 変更できます。



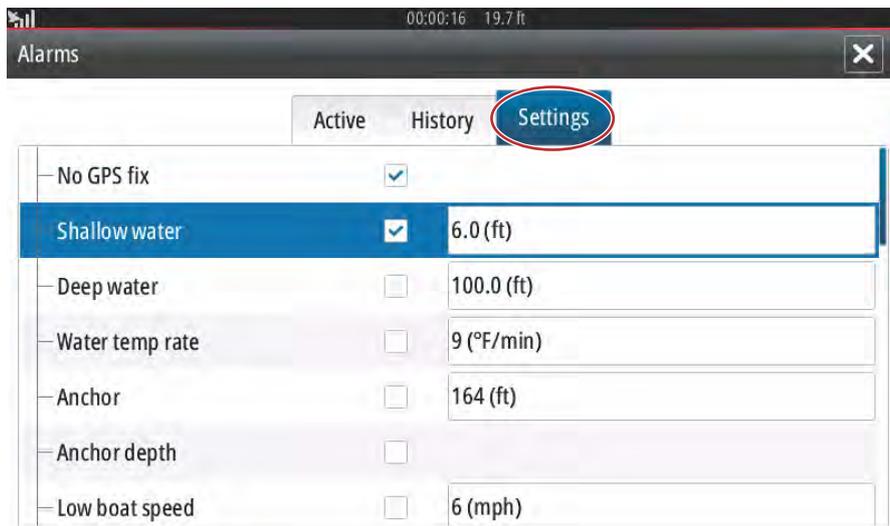
61781

アラーム選択



61779

履歴タブ



61780

設定タブ

章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

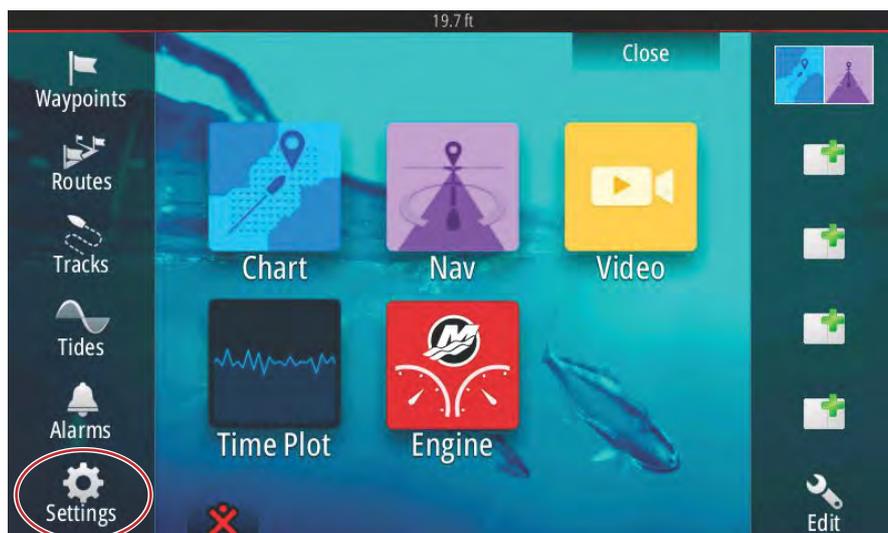
目次

Wi-Fi を使った VesselView および VesselView Link Software のアップデート	102	Micro SD カードを使ったアップデート	116
Wi-Fi を使ったアップデート	102	現在のソフトウェアのダウンロード	116
VesselView 表示用ソフトウェアのアップデート方法...	114	Micro SD メモリーカードを使用した VesselView ソフトウェアのアップデート	116
現在のソフトウェアのバージョン確認	115	VesselView Link Module ソフトウェアのアップデート方法	119
Wi-Fi を使ったアップデート	116		

Wi-Fi を使った VesselView および VesselView Link Software のアップデート

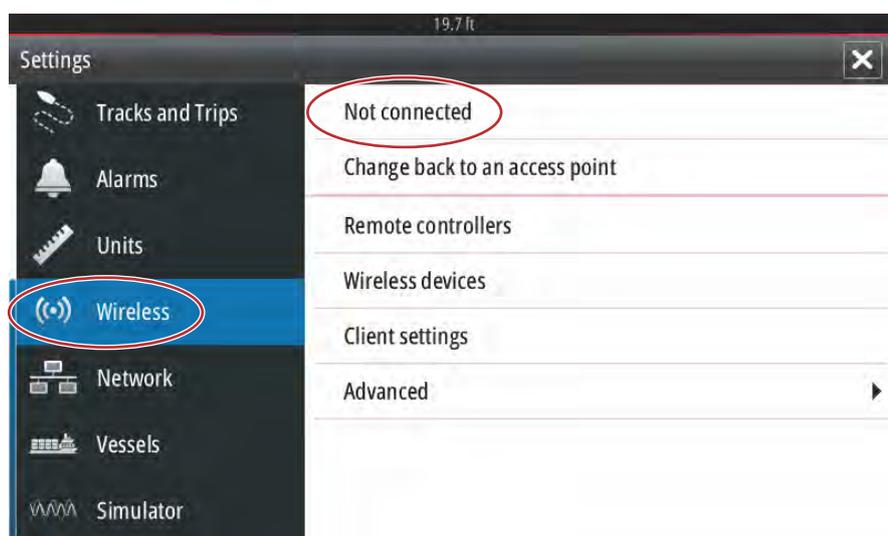
Wi-Fi を使ったアップデート

[Settings] (設定) アイコンを選択します。



64270

[Wireless] (ワイヤレス)、[Not connected] (未接続) の順に選択します。



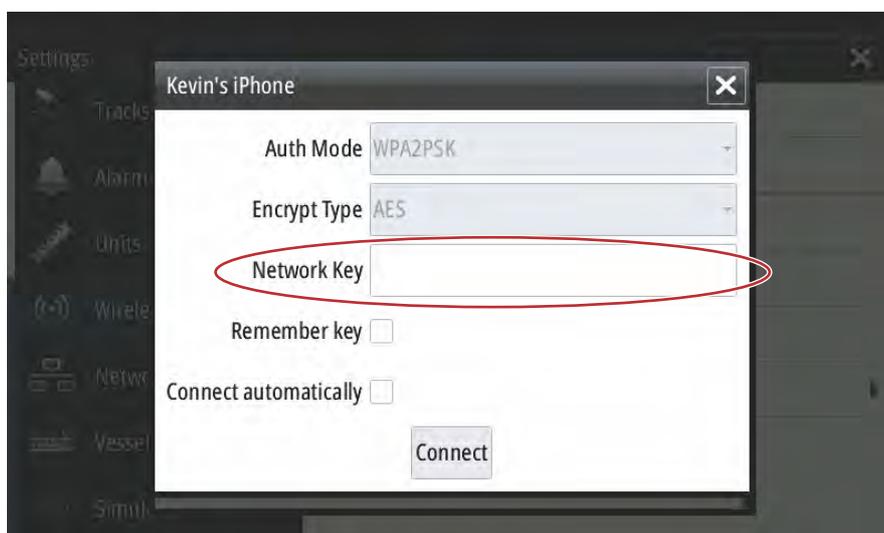
64271

ワイヤレスネットワークを選択します。



64272

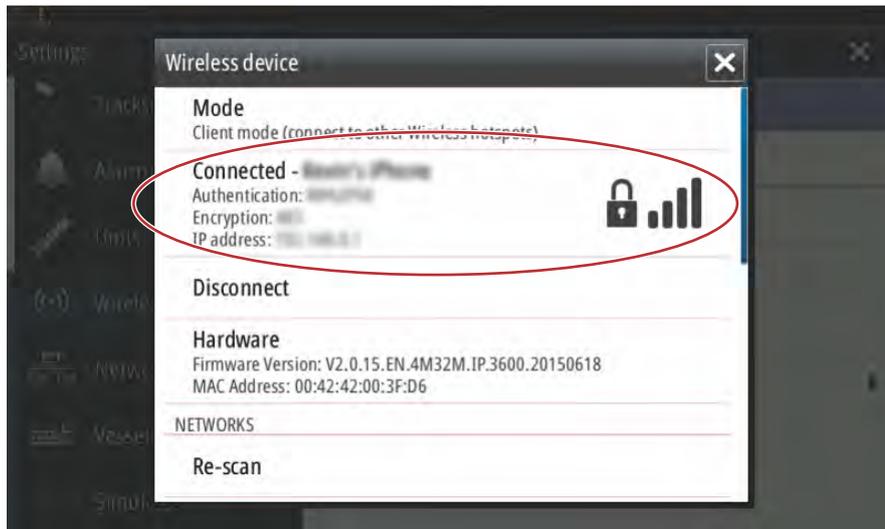
必要な場合はネットワークキー（パスワード）を入力し、[Connect]（接続）を選択します。ネットワークキーは大文字・小文字を区別します。仮想キーボードの初期設定の文字は大文字ですので、パスワードを入力する際に正しいキーボード入力がされているか確認してください。



64273

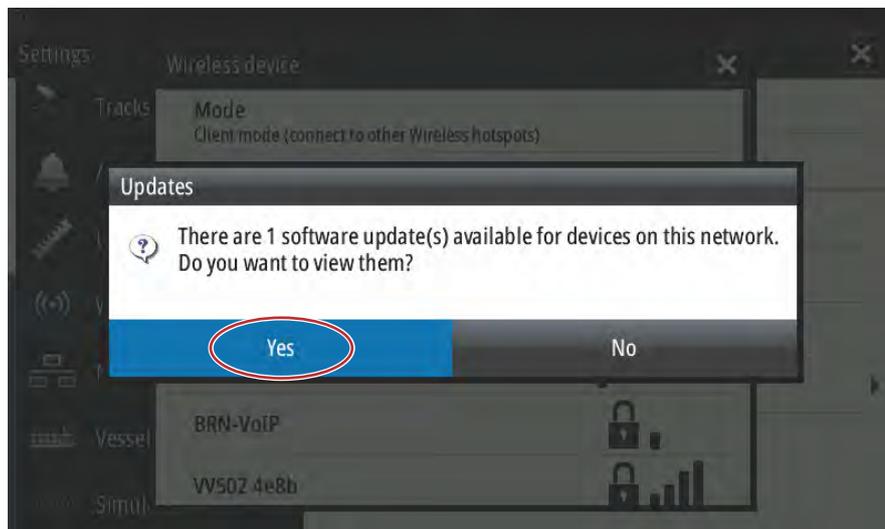
章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

選択したデバイスが、**Connected** (接続済み) と表示されるはずですが、ステータスバーの左上隅にある地球のアイコンも確認できます。これにより、操船者は接続が確立されていることを知ることができます。



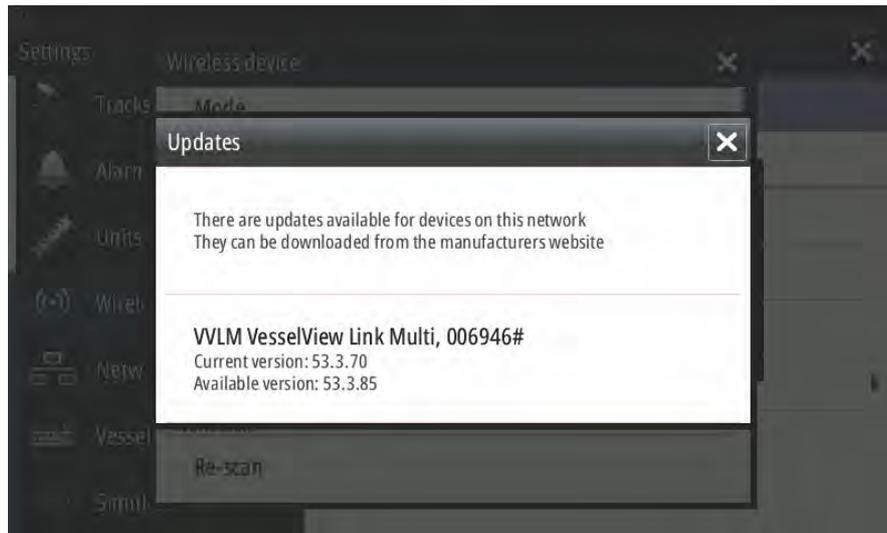
64274

接続が確立されると、ユニットはソフトウェアのアップデートを自動的にチェックします。表示するには[Yes] (はい) を選択します。



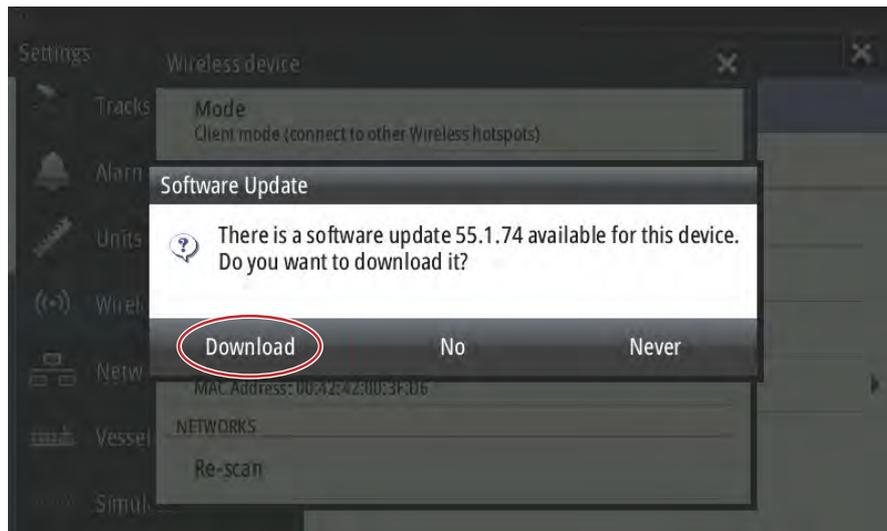
64275

VesselView Link のアップデートは、Mercury のホームページからダウンロードできます。VesselView をアップデートすると、別のポップアップが表示され、ユニットは VesselView Link のアップデートをユニット経由で micro SD カードにダウンロードできます。このカードはその後、VesselView Link でソフトウェアをアップデートするために使用します。X を選択し、このポップアップを閉じます。



64276

以下の画面のイメージは、VesselView 702 ユニットへのアップデート例です。実際のファイル通知はユニットおよびバージョンによって異なります。**[Download]** (ダウンロード) を選択します。



64277

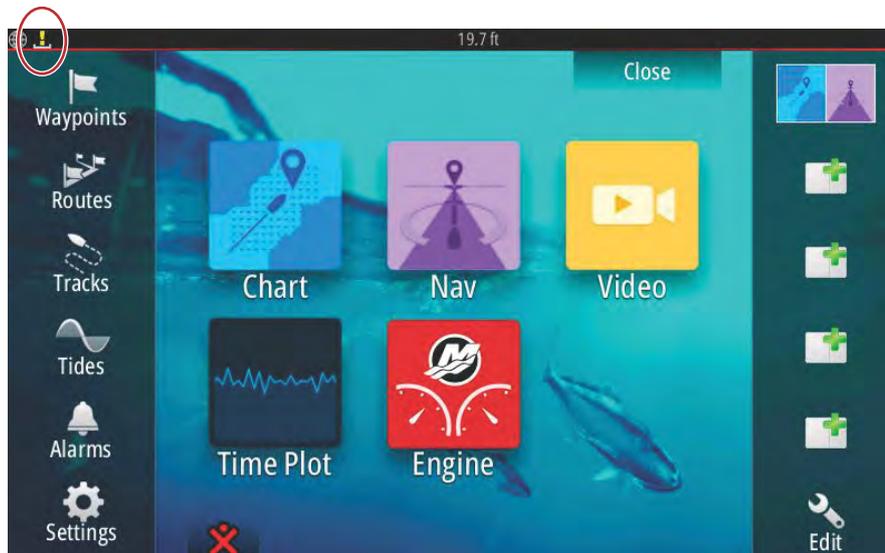
章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

VesselView ユニットに現在何も挿入されていない場合、クイックポップアップが画面の一番下に表示され、micro SD カードを挿入するよう促します。



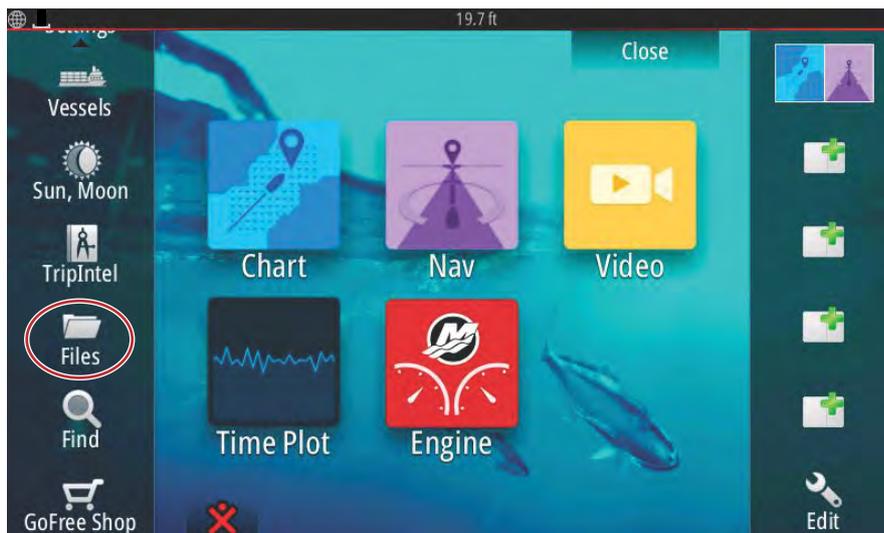
64278

一番上のステータスバーにはダウンロード中のアイコンも表示されます。感嘆符は micro SD カードを VesselView ユニットに挿入する必要があることを示す視覚的インジケータです。



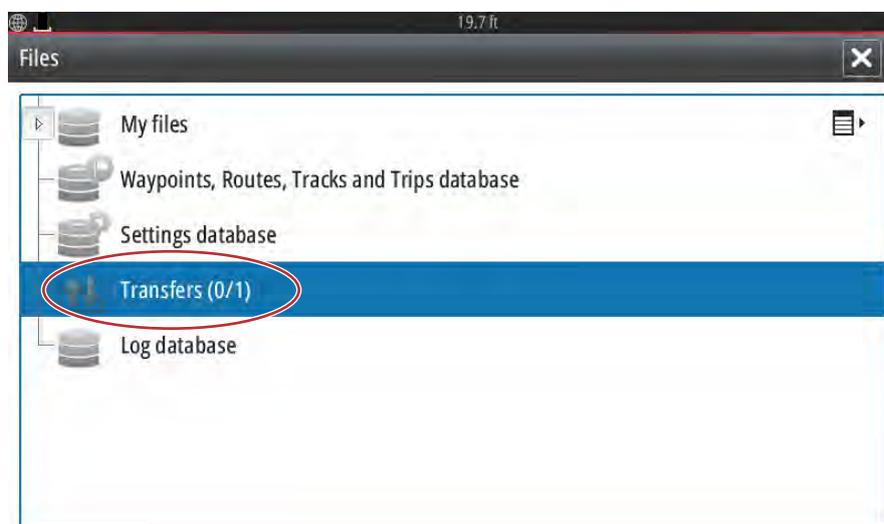
64279

ダウンロードを監視するには、[Files] (ファイル) アイコンを選択します。[Files] (ファイル) アイコンに移動するのにスクロールまたはスワイプが必要な場合があります。



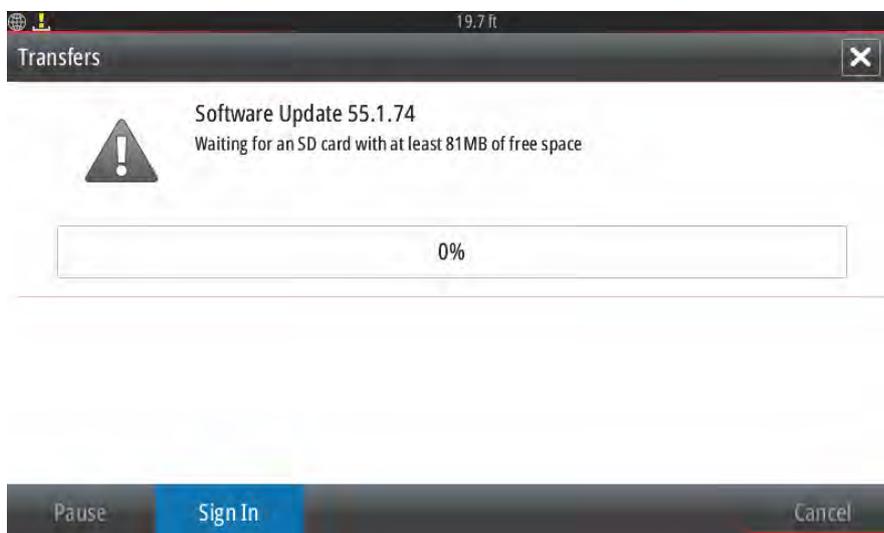
64280

[Transfers] (転送) を選択します。



64281

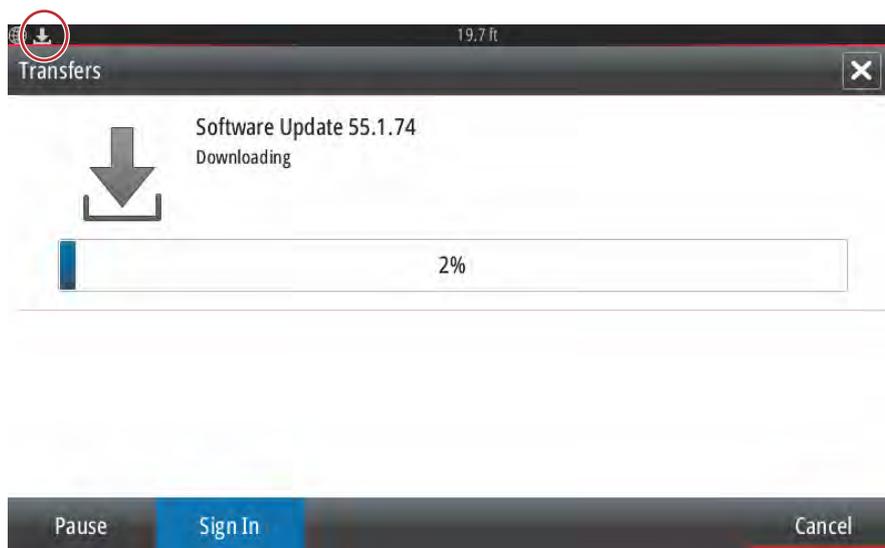
micro SD カードがある場合、ソフトウェアのアップデートがダウンロード中になります。ユニット内に micro SD カードがない場合、ユニットがカード待ち中であることを示すメッセージが表示されます。



64282

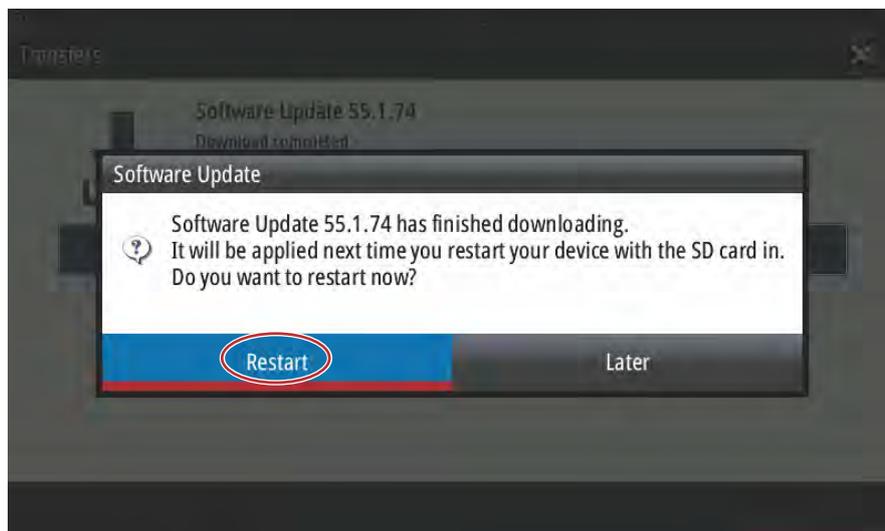
章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

micro SD カードを挿入すると、アップデートのダウンロードが始まります。上部のステータスバーにあるダウンロード中のアイコンが、感嘆符から下向きの矢印に変わります。



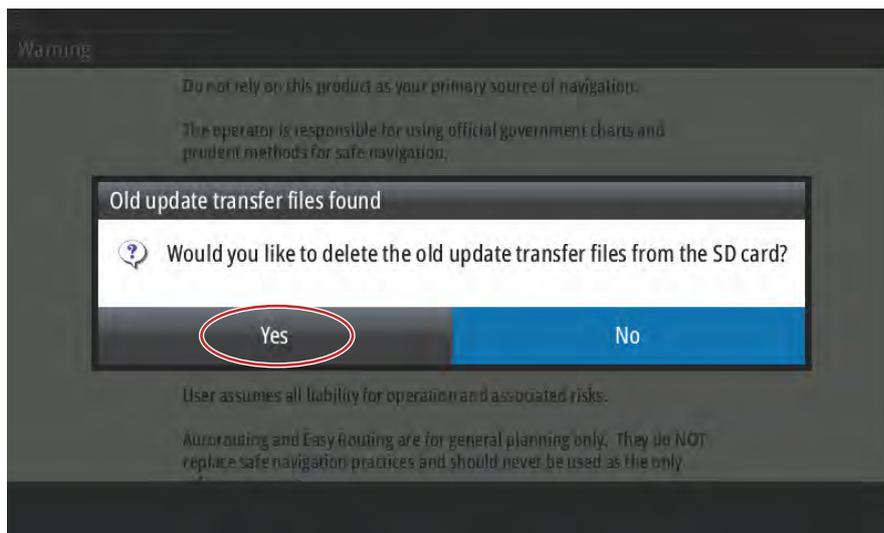
64283

ダウンロードが完了すると、再起動が必要です。[Restart] (再起動) を選択します。再起動するとすぐに新しいアップデートが実行されます。



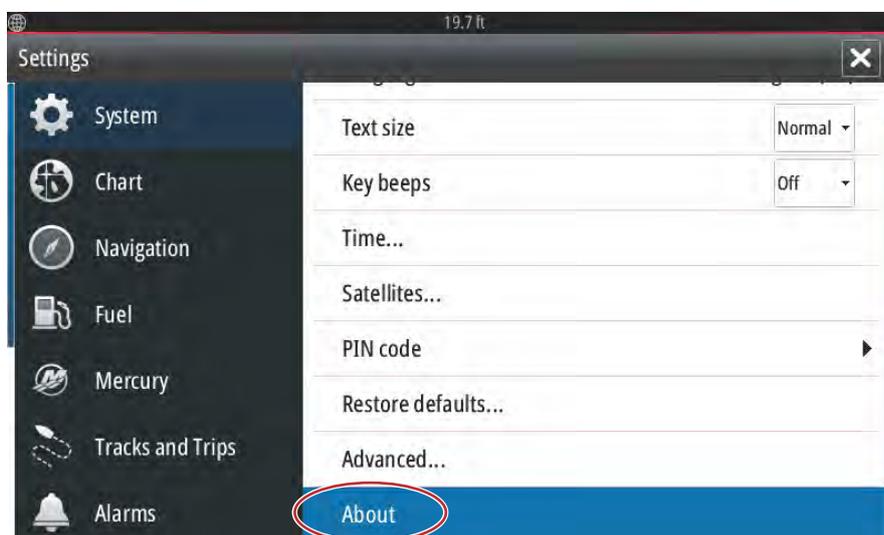
64284

[Yes] (はい) を選択し、micro SD カードからソフトウェアのアップデートを削除します。



64285

ソフトウェアのアップデートが実行されたことを確認するために、**Settings**、**System**、そして最後に **About** を選択します。



64286

バージョン番号とアプリケーション番号が画面の左上に一覧表示されます。[Support] を選択し、追加アップデートがないか確認します。ユニットがまだ Wi-Fi ソースに接続されていることを確認してください。



64287

章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

画面にシステム用の追加アップデートがすべて表示されます。VesselView Link モジュールをアップデートするために、操船者に VesselView に micro SD カードを挿入するよう指示するメッセージが表示されます。これが多機能ディスプレイで発生するのは、micro SD カードがまだ VesselView 内部にない場合のみです。micro SD が既に挿入された互換デバイスでは、すべてのダウンロードが自動的に開始されます。



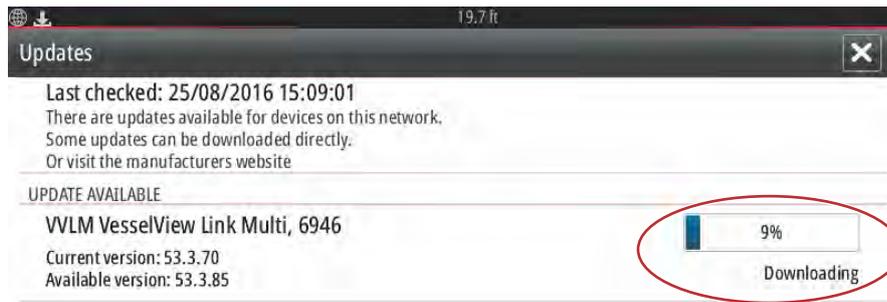
64288

micro SD カードを挿入し、**[Download]** (ダウンロード) を選択します。



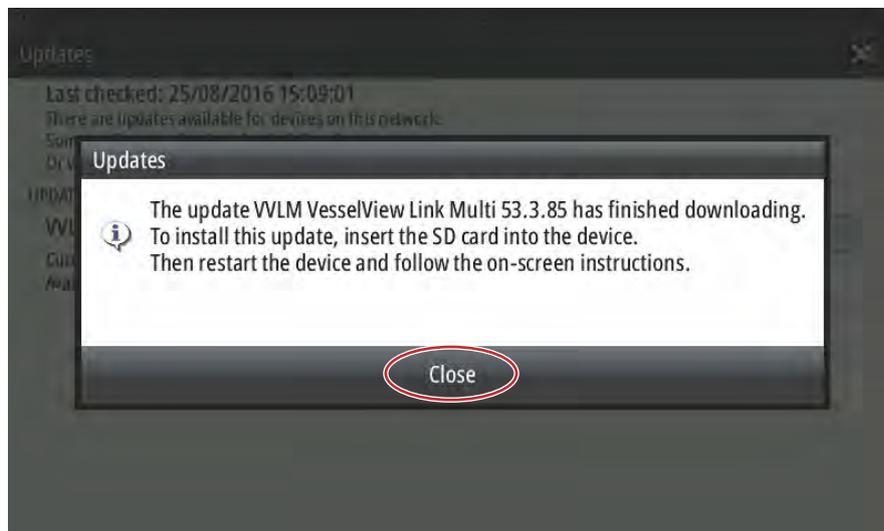
64289

VesselView が、VesselView Link 用アップデートの Wi-Fi から micro SD カードへのダウンロードを開始します。



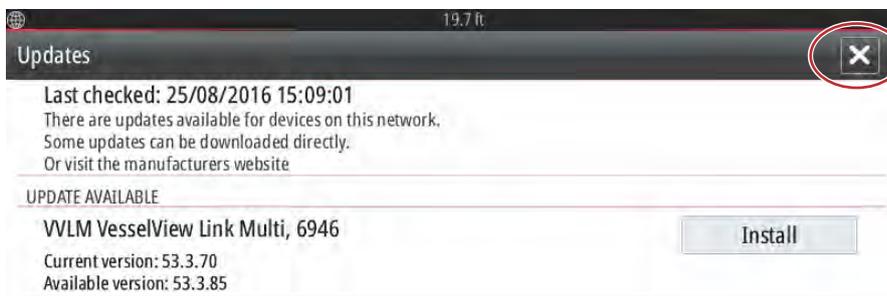
64290

micro SD カードを VesselView から取り出し、VesselView Link カードスロットに挿入してください。VesselView 502 の所有者は、カードスロットにアクセスするために、ユニットをダッシュから取り外す必要があります。



64291

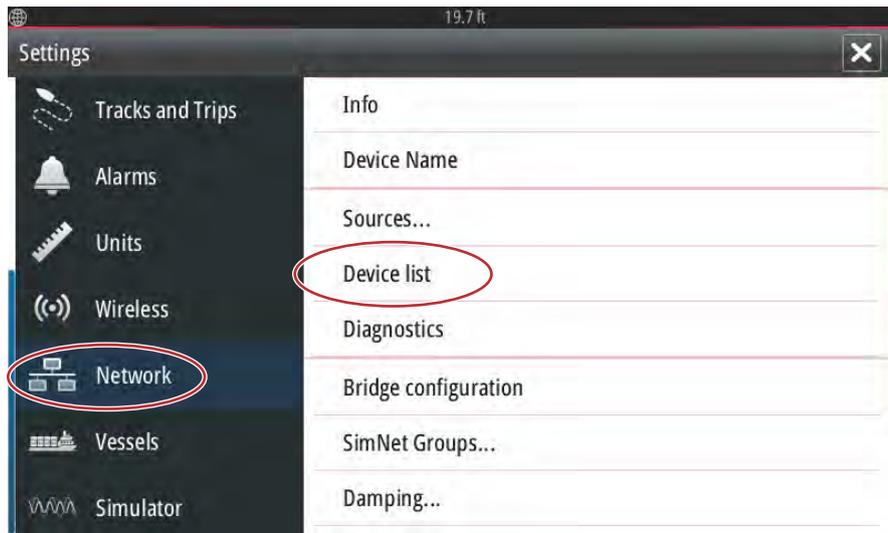
インストールを選択すると、micro SD カードを VesselView Link モジュールに挿入するよう指示されます。X をクリックし、このウィンドウを閉じます。



64292

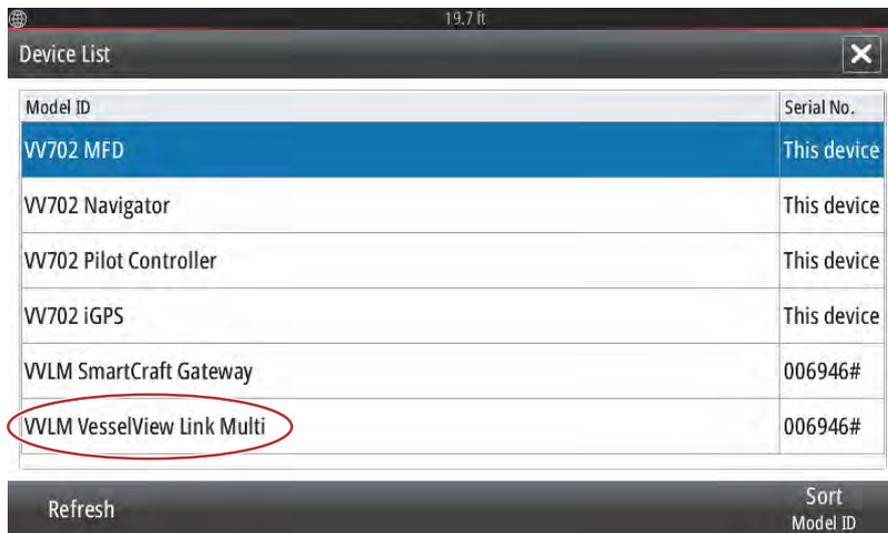
章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

設定メニューに移動します。[Network] (ネットワーク)、[Device list] (デバイスリスト) の順に選択します。



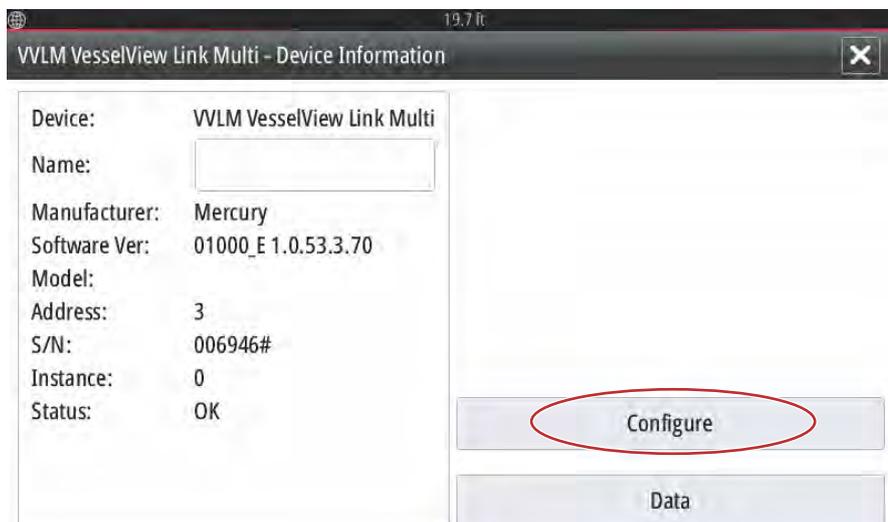
64293

リストから、[VesselView Link Module] を選択します。下図はあくまでも参考例です。シングルエンジンで利用する場合には VesselView Link Module が [Single] (シングル) と表示されることがあります。



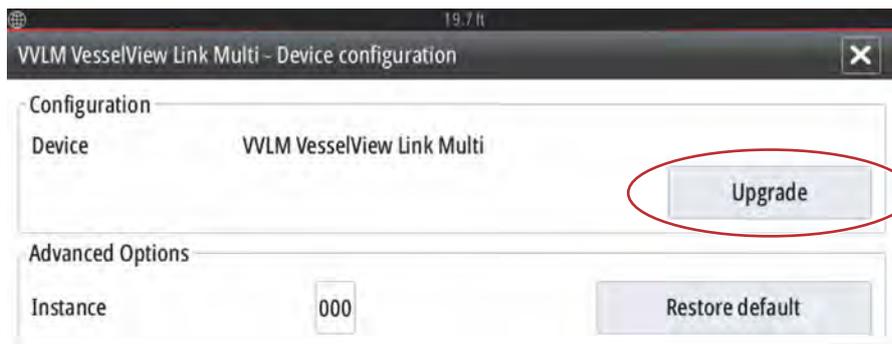
64294

[Configure] (構成) を選択します。



64295

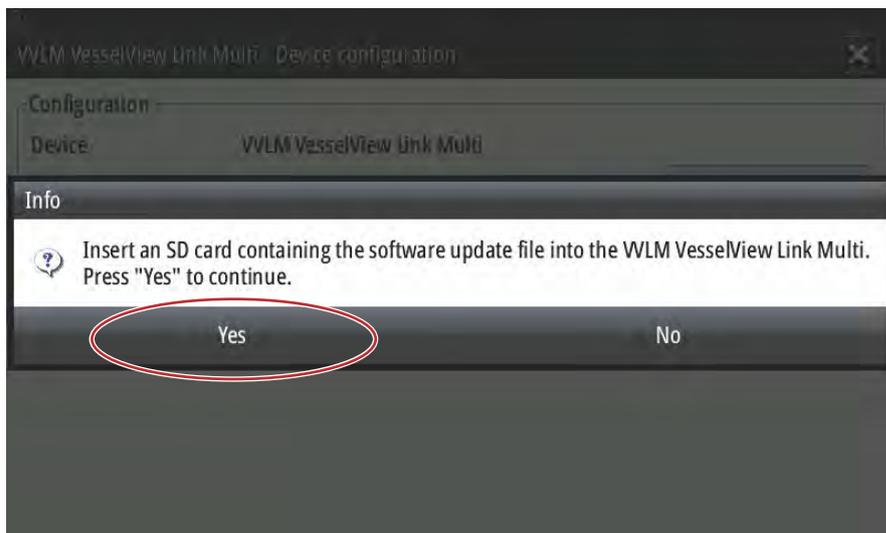
[Upgrade] (アップグレード) を選択します。



64297

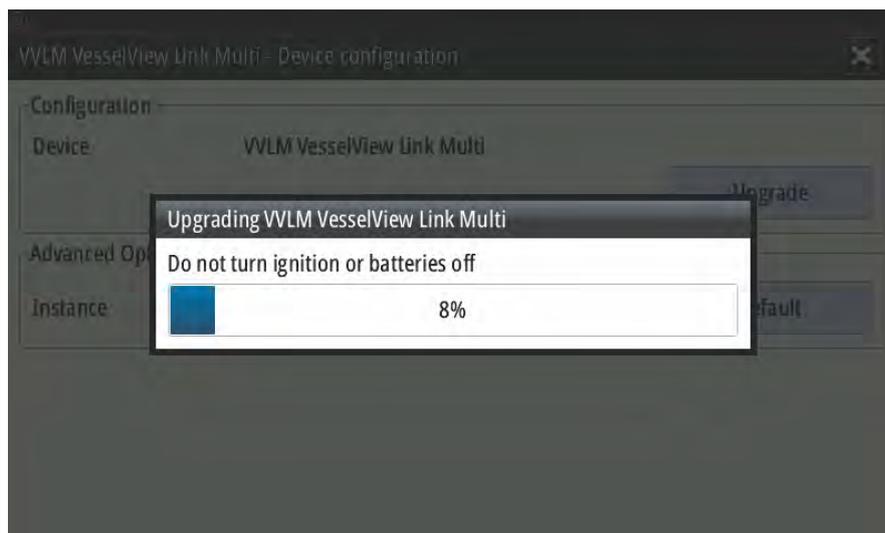
micro SD カードを VesselView Link に挿入します。[Yes] (はい) を選択します。

注意: micro SD カードの底面(金属端子のある側)が、VesselView Link の上面と上向きに向き合います。VesselView Link の上面は、接続端子のある側です。



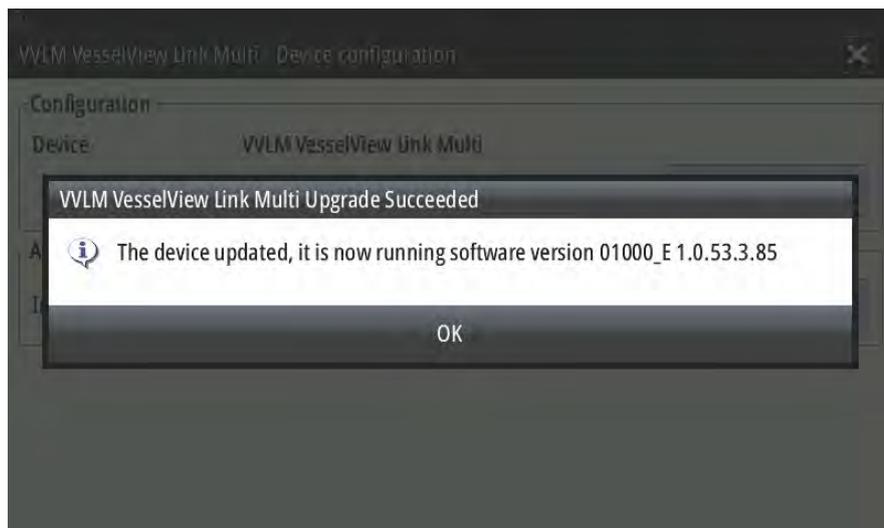
64298

アップデートが開始されます。



64299

これで、アップデートが完了しているはずです。



64300

操船者はソフトウェアのバージョンを [Device list] (デバイスリスト) ウィンドウで確認できます。



64301

ソフトウェアのバージョン位置

VesselView 表示用ソフトウェアのアップデート方法

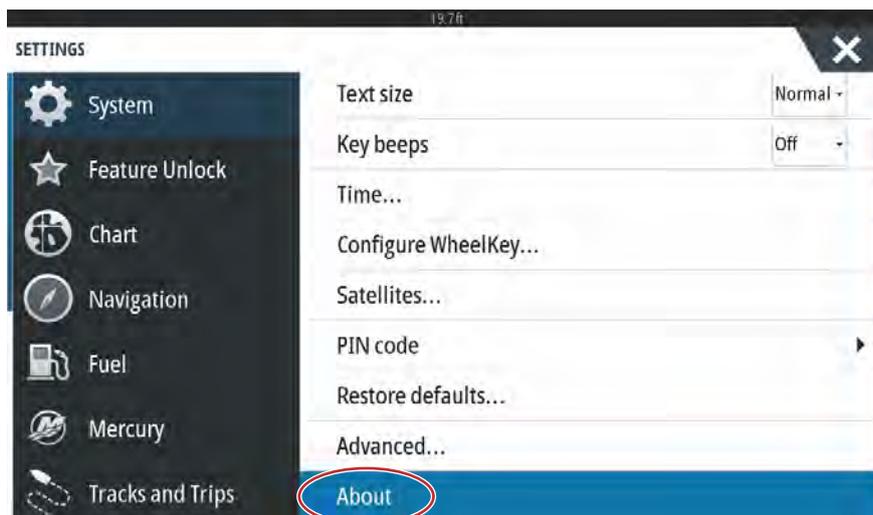
VesselView のソフトウェアは 2 通りの方法でアップデートできます。1 つは Wi-Fi 接続を使う方法、もう 1 つは各ユニットの micro SD カードリーダーを使う方法です。

現在のソフトウェアのバージョン確認

VesselView および Link Module の最新ソフトウェアは、Mercury ウェブサイト (<https://www.mercurymarine.com>) からダウンロードできます。VesselView のソフトウェアバージョンを確認するには、VesselView の電源を入れます。すでに VesselView の電源が入っている場合は、ユニットの上部から画面の下方へスワイプして、[System Controls] メニューを表示します。[Settings] > [System] > [About] の順に選択すると、現在使用中の VesselView ソフトウェアのバージョンを確認できます。



61469



61470

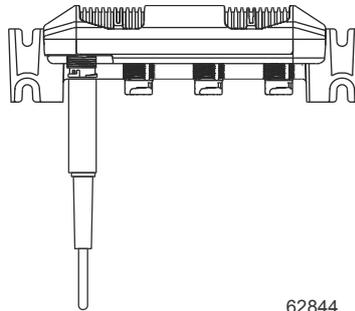


61471

Wi-Fi を使ったアップデート

VesselView 502、703 および 903 ユニットの内部 Wi-Fi モジュールおよび Bluetooth 接続を内蔵しています。電源を入れると、ユニットがインターネット経由で Mercury Marine ウェブサイトにアップデートファイルの有無を定期的に問い合わせます。アップデートを確認する画面通知により、操船者はアップデートを承認するよう促されます。

VesselView 702 ユニットのキットに Wi-Fi モジュールが付いています。このモジュールは、Mercury Marine ホームページにアップデートがないかインターネットに照会するために使用します。アップデートがある場合は、画面のプロントがアップデートプロセスをガイドします。



62844

VesselView 702 Wi-Fi モジュール

1. micro SD メモリーカードをポート内に確実に挿入します。
2. VesselView からホットスポットまたはホットスポットに設定した携帯電話へのワイヤレス接続を確立します。
3. VesselView または VesselView Link 用アップデートの自動プロンプトを待ちます。
 - a. または、手動プロンプトをアップデートの照会の代わりに実行できます。
 - b. ユニットのアップデートをダウンロードしない場合は、Mercury の消費者ページからファイルをダウンロードするか、Mercury Technical Service に電子メールでの送信を依頼することも可能です。
4. Vessel View 内にある micro SD カードからのアップデートを VesselView にロードします。
5. VesselView Link のダウンロード用のメモリーカードを検査します。
 - a. VesselView Link のアップデートが見つからない場合は、上記手順 3 と同じ方法でファイルを取得してください。
6. VesselView Link を含むメモリーカードを VesselView Link にインストールします。
7. 下記へ移動して VesselView を使い、VesselView Link にカード上のアップデートをダウンロードするよう促します：Network/Device リスト、VesselView Link (ゲートウェイではない) を選択した後「Configure」(構成) を選択し、「Upgrade」(アップグレード) を選択して VesselView Link アップデートを開始します。

注意：アップデートプロンプトが起動しない場合、「System」(システム) に移動して「About」を選択します。インターネットに接続されている場合は、About を開くと VesselView に、アップデートが利用できることが表示される場合があります。ここで通常通りアップデートを選択すると、VesselView アップデートをダウンロードするよう促されますが、VesselView Link はそのダウンロードから除外されます。

Micro SD カードを使ったアップデート

MFD にはすべて、micro SD カード用のリーダーズロットが備わっています。カードリーダーの位置については、セクション 1 を参照してください。MFD モデルの中には、カードリーダーズロットにアクセスするために、ダッシュから取り外す必要があるものもあります。

現在のソフトウェアのダウンロード

VesselView ソフトウェアのアップデートはすべて、以下の Mercury Marine ホームページでご確認いただけます：<https://www.mercurymarine.com>。

512MB 以上の容量がある FAT または FAT32 フォーマットの micro SD カードにファイルをダウンロードします。micro SD カードのフォーマットを知るには、お使いのパソコンでカードのプロパティを表示することでフォーマットを確認できます。ファイルが SD カードのルートレベルにあることを確認します。ドライブのルートは最上位で、ファイルがフォルダに含まれません。

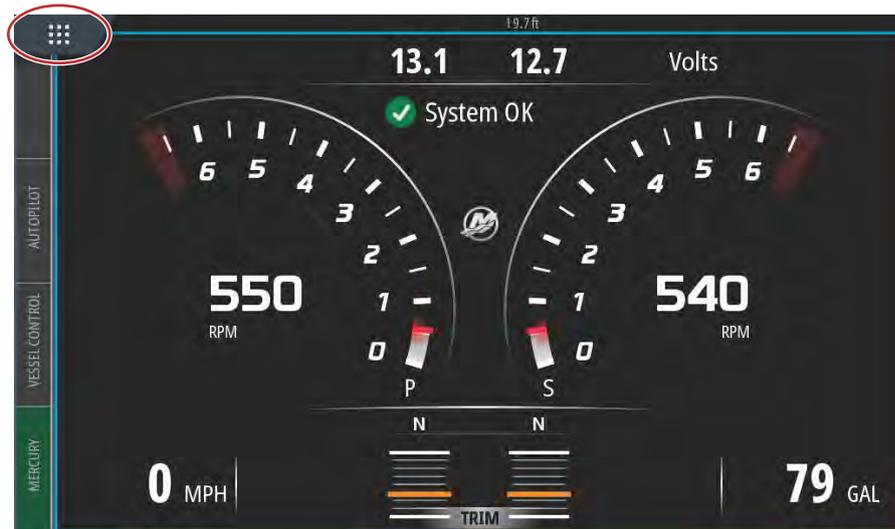
注意：micro SD カードをスロットに完全に挿入します。カチッという音が聞こえてカードがスロットに収まったままであれば、カードは正しく挿入されています。

Micro SD メモリーカードを使用した VesselView ソフトウェアのアップデート

以下の手順では、micro SD カードを使った VesselView ソフトウェアのアップグレード方法を説明します。

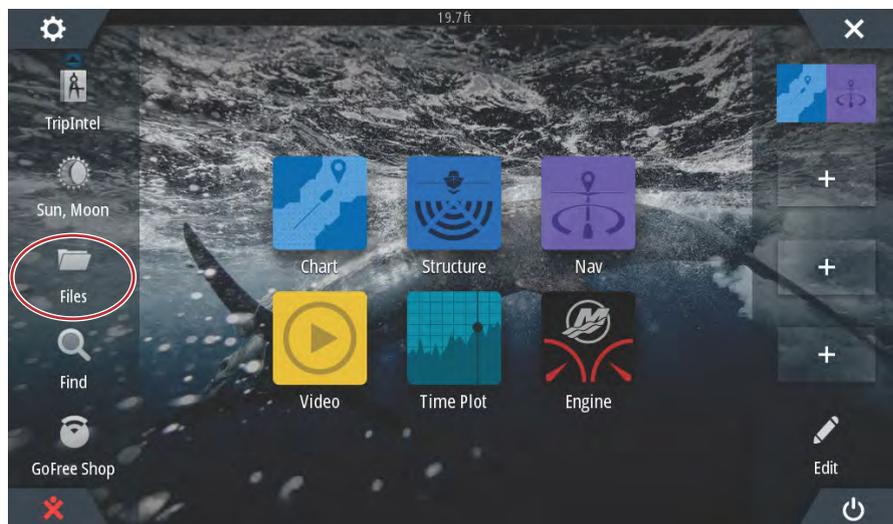
1. イグニッション キーをオンして、VesselView がオンになっていることを確認します。
2. micro SD カードを VesselView のカードスロットにカチッと音がするまでしっかり挿入します。

3. 画面上部の [HOME] タブをタッチして、ホーム画面を表示します。



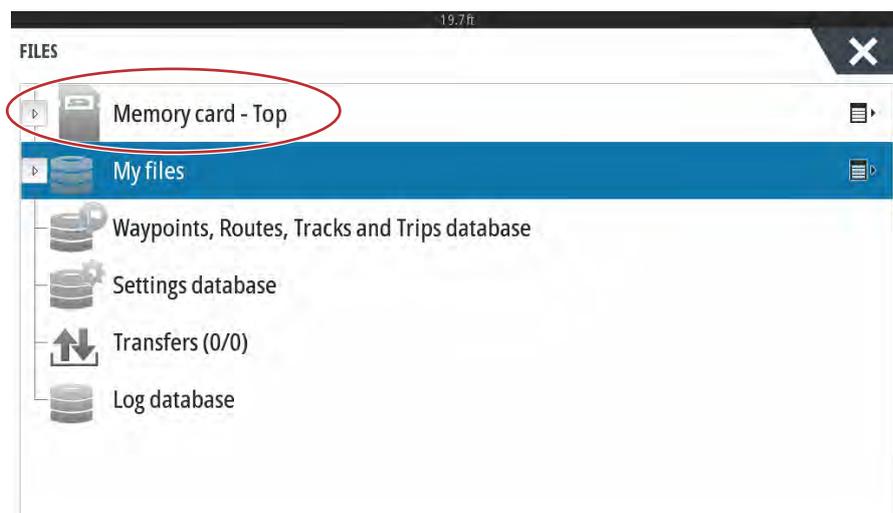
61450

4. [Home] 画面で、左ウィンドウにある [Files] (ファイル) アイコンをスワイプします。



61451

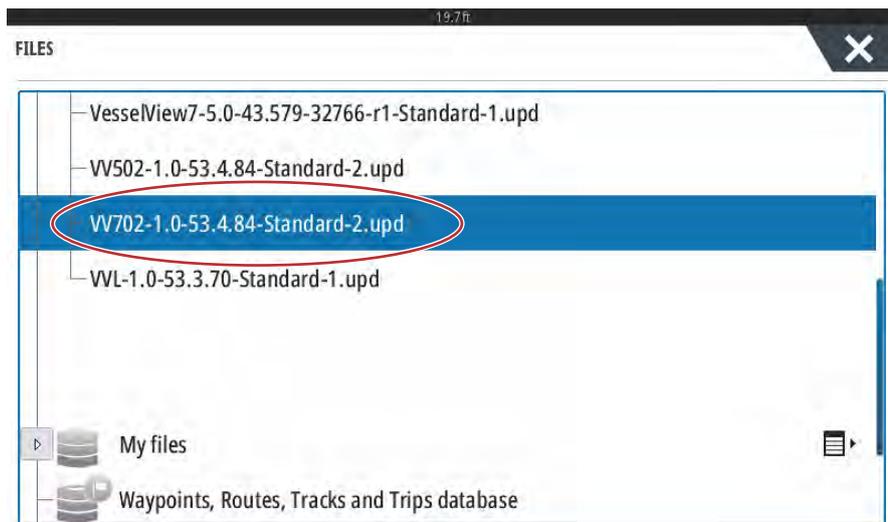
5. 表示されたオプションから、[Memory card] (メモリーカード) を選択します。



61453

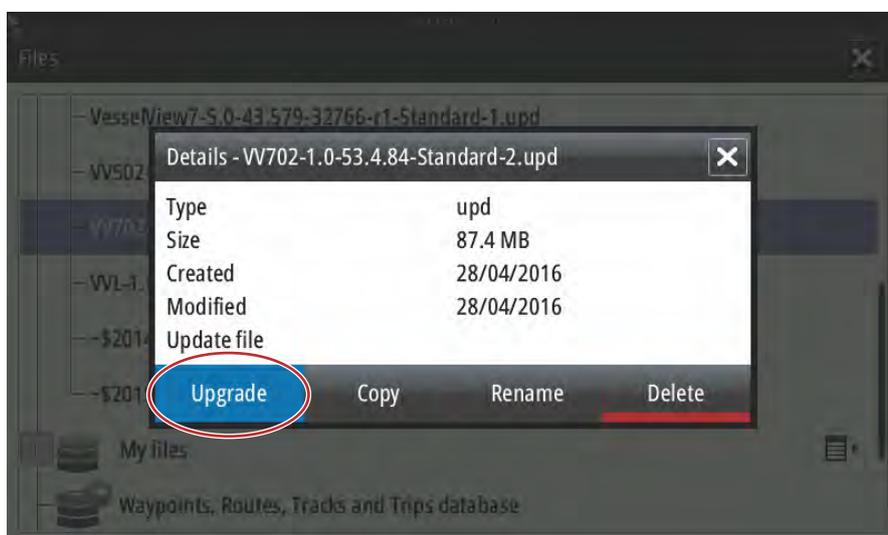
章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

6. Mercury ウェブサイトからダウンロードしたファイルを選択します。下図のファイルはあくまでも参考例です。実際に選択するファイル名を表すものではありません。



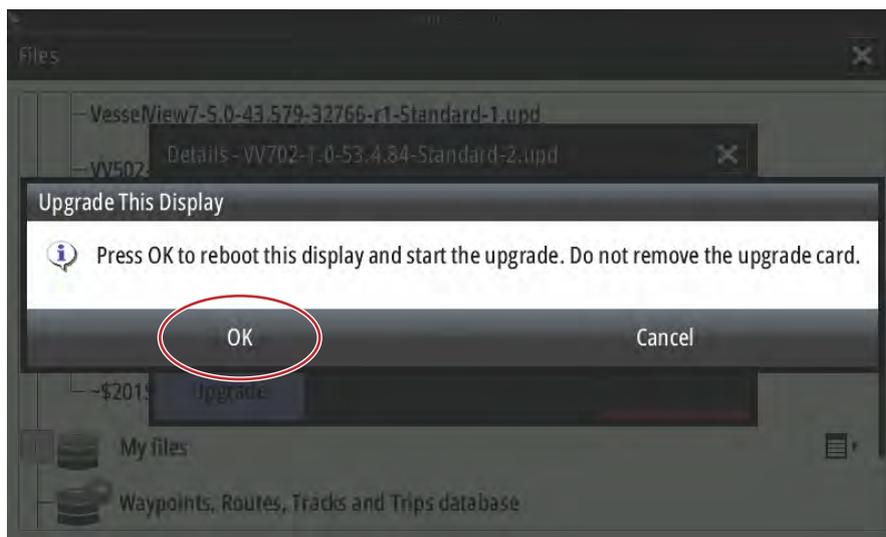
61455

7. [Details] (詳細) ウィンドウの [Upgrade] (アップグレード) オプションを選択します。



61456

8. [Upgrade This Display] (このディスプレイのアップグレード) ウィンドウの [OK] を選択します。VesselView に、アップグレードの進捗度を表すプログレスバーが表示されます。アップグレードのこのステップにあるときはディスプレイの電源を切らないでください。VesselView に一時的に、[Restarting] (再起動) 画面が表示されます。再起動プロセス後、ソフトウェア アップグレードが完了した VesselView を操作する準備が整います。



61458

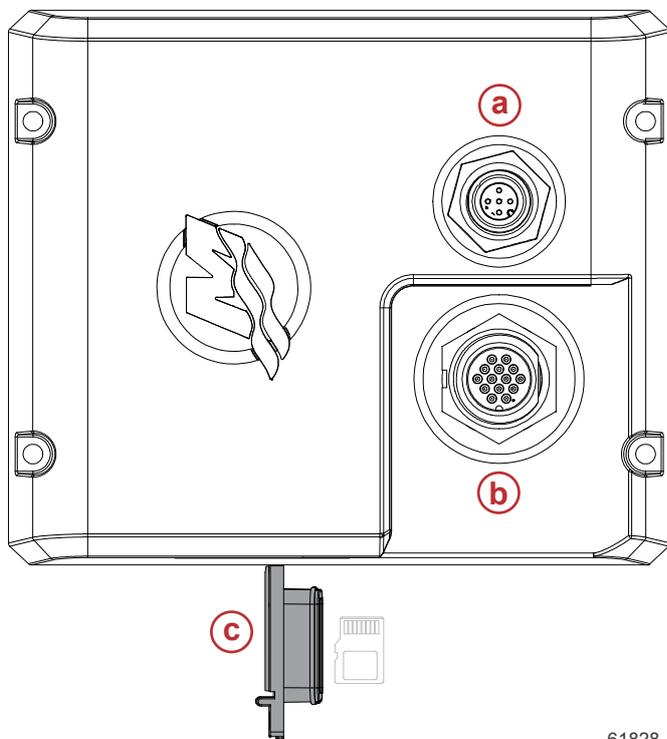
VesselView Link Module ソフトウェアのアップデート方法

VesselView Link Module は、VesselView ユニットを通じてアップデートできます。VesselView Link Module ソフトウェアのアップデートは、Mercury ウェブサイトの VesselView ソフトウェアアップデートのページにあります。「VesselView ディスプレイ用ソフトウェアのアップデート方法」を参照してください。

以下の手順は、VesselView ソフトウェアのアップグレード方法を説明しています。Mercury ウェブサイトからバージョンアップデートをダウンロードするにはインターネット接続が必要です。FAT または FAT 32 micro SD カードにアップデートファイルを転送する手段も必要です。

注意： 通常ファイルサイズは、30 MB です。

1. イグニッション キーをオンして、VesselView がオンになっていることを確認します。
2. micro SD カードを VesselView Link Module のカードスロットにカチッと音がするまでしっかり挿入します。

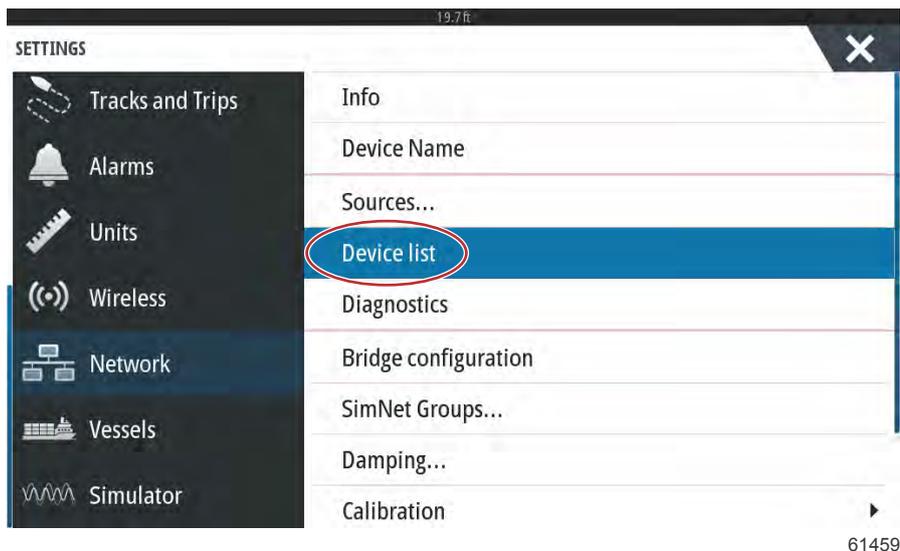


- a - NMEA 2K 接続
- b - SmartCraft/電源接続
- c - Micro SD カードスロット

61828

章 6 - ソフトウェアのアップデート手順

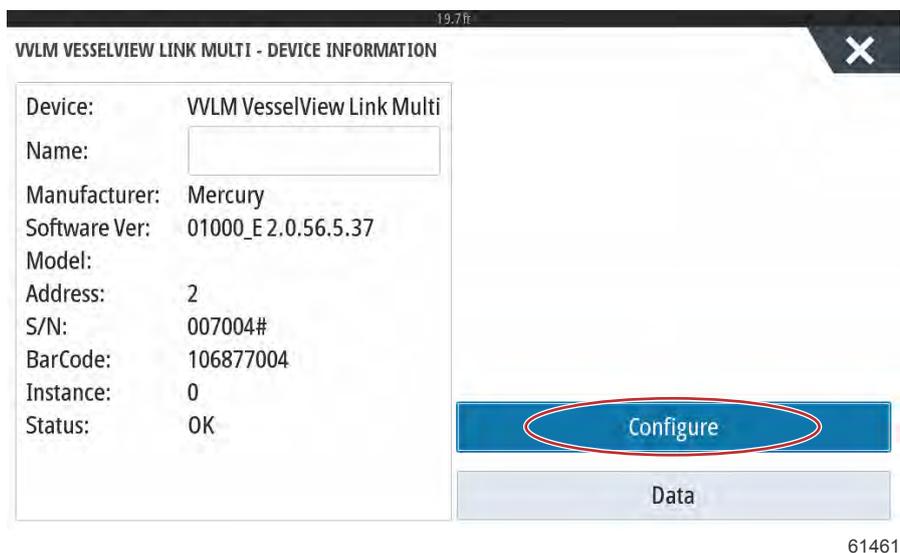
- 画面上部の [HOME] タブをタッチして、[HOME] 画面を表示します。左ウィンドウの [Settings] (設定) オプションまでナビゲートします。[Network] (ネットワーク) オプションを選択します。[Device list] (デバイスリスト) を選択します。



- 利用可能なデバイスのリストから、[VesselView Link Module] を選択します。下図のファイルはあくまでも参考例です。シングルエンジンでの VesselView Link Module の場合には、「Single」(シングル) と表示されることがあります。



- [Configure] (設定) オプションを選択します。

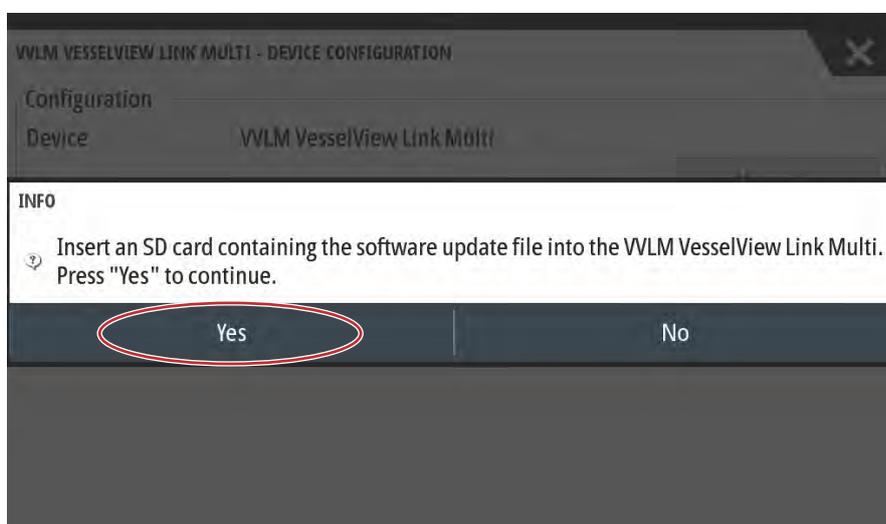


6. [Device configuration] (デバイス構成) ウィンドウの [Upgrade] (アップグレード) オプションを選択します。



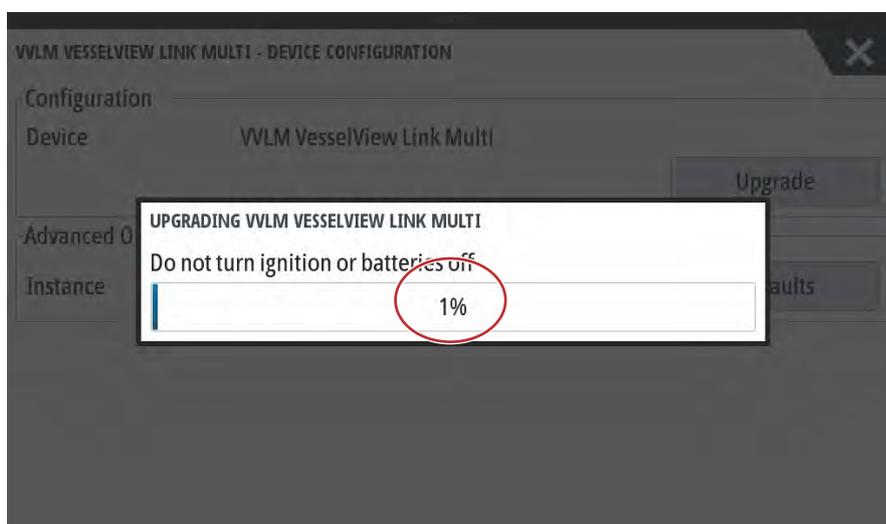
61840

7. Micro SD カードが VesselView Link Module にしっかり挿入されていることを確認してから、[Yes] (はい) オプションを選択します。



61463

8. VesselView に、VesselView Link Module のアップグレードの進捗度を表すプログレスバーが表示されます。アップグレードのこのステップにあるときはディスプレイの電源を切らないでください。



61465

