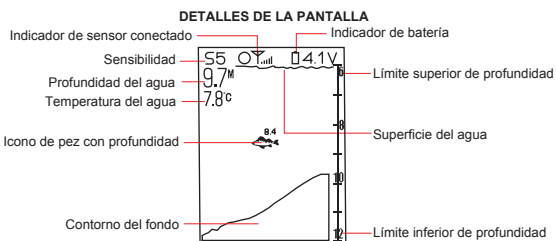


## USO PREVISTO

Este buscador de peces por sonar de alta calidad está especialmente diseñado tanto para pescadores profesionales como principiantes, ofreciendo un uso sencillo y sin complicaciones en diversos entornos acuáticos. Permite localizar peces y conocer la profundidad y el contorno del fondo. Puede utilizarse en el océano, ríos o lagos, y es ideal para detectar bancos de peces en áreas específicas.

## FUNCIONAMIENTO

Simplemente conecte el sensor de sonar inalámbrico al extremo de la línea de pesca y láncelo al agua como lo haría con un flotador o señuelo normal. Luego encienda la unidad principal y estará listo para pescar. El buscador de peces utiliza tecnología de sonar para enviar ondas sonoras desde el sensor inalámbrico al agua. Los "ecos" devueltos se transmiten de forma inalámbrica a la unidad de visualización y se muestran en la pantalla LCD. La información nueva aparece a la derecha y a la izquierda, se crea una imagen muy precisa del mundo submarino, incluyendo la profundidad de objetos bajo el agua como el fondo, los peces y las estructuras.

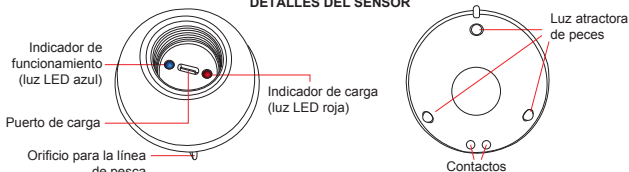


### ADVERTENCIA!

- Los golpes bruscos contra rocas pueden dañar el sensor y provocar lecturas erráticas en aguas poco profundas. Se recomienda utilizar el sensor únicamente en aguas con una profundidad superior a 2 pies (0,7 metros).
- Además, debido a la naturaleza del sonar, este producto no está diseñado para su uso en piscinas ni en cuerpos de agua pequeños y cerrados.

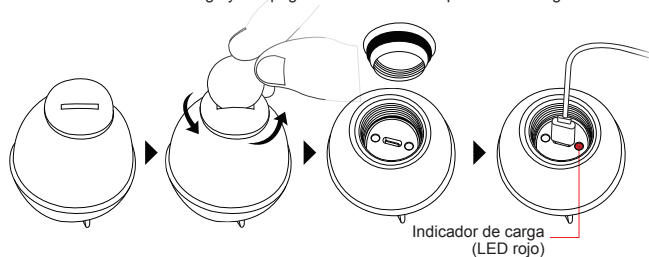
### 1. USO DEL SENSOR SONAR INALÁMBRICO

#### DETALLES DEL SENSOR



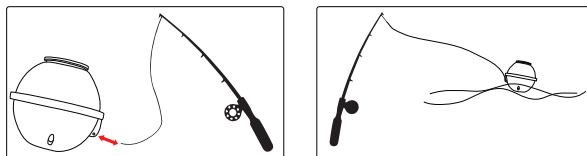
### •Carga del sensor de sonar inalámbrico

a. Cargue el sensor primero si no se enciende al colocarlo en el agua. La luz LED roja se encenderá durante la carga y se apagará cuando esté completamente cargado.



### •Fijación del sensor de sonar inalámbrico

- Cierre y asegure la tapa del sensor después de la carga para evitar daños causados por filtraciones de agua.
- Inserte la línea de pesca (montada en la caña) en el orificio y asegúrela con un par de nudos; luego láncela al agua como lo haría con un flotador o señuelo normal.



### •Encendido y apagado del sensor de sonar inalámbrico

a. Encendido: El sensor de sonar inalámbrico avanzado tiene una batería de litio recargable integrada y contactos en la parte inferior que detectan cuando se sumerge en el agua. Estos contactos encienden el sensor y su luz atractora de peces, y comienzan a transmitir la información de sonar por RF a la pantalla de la unidad principal.

b. Apagado: El sensor de sonar inalámbrico deja de funcionar automáticamente unos segundos después de sacarlo del agua.

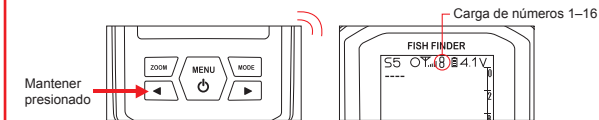
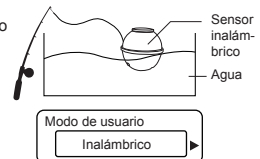
### Advertencia!

Deseche el sensor de sonar inalámbrico usado de acuerdo con las leyes locales, como cualquier componente electrónico o batería.

### NOTA!

Si el sensor sonar inalámbrico incluido en el conjunto se daña y necesita ser reemplazado, el nuevo sensor debe recodificarse antes de usarlo.

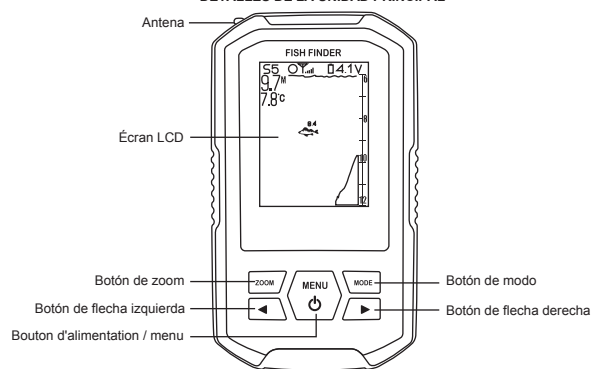
- Coloque el nuevo sensor sonar inalámbrico en el agua para encenderlo.
- Presione el botón (OFF) para encender la unidad principal y entrar en la interfaz de detección normal (modo inalámbrico).
- Mantenga presionado el botón (ZOOM) en la unidad principal; espere 4 pitidos y luego suéltelo. El número en la parte superior de la pantalla comenzará a contar de 1 a 16.



d. Cuando el número deje de contar, la recodificación se habrá realizado correctamente. El número que queda corresponde al código de la unidad principal y la sonda, y la información de detección aparecerá en la pantalla.

### 2. USO DE LA UNIDAD PRINCIPAL

#### DETALLES DE LA UNIDAD PRINCIPAL



### Encendido y apagado

- Presione brevemente el botón (ON) para encender la unidad principal.
- Al encenderse, aparece temporalmente el menú de modo de usuario. Desde este menú, presione (ZOOM) o (FLECHA DERECHA) para seleccionar el modo inalámbrico o el modo de simulación. Si no realiza ninguna acción, la unidad se establecerá por defecto en modo inalámbrico.



- Use el modo inalámbrico en el agua.
- Use el modo de simulación para aprender a utilizar el sistema con datos sonar simulados. Acceda al modo de simulación presionando (FLECHA DERECHA) una vez en el modo de usuario.
- Mantenga presionado el botón (OFF) durante 3 segundos para apagar el buscador de peces.

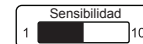
### Sistema de menú de la unidad principal

Un sistema de menú sencillo le permite acceder a los ajustes configurables de la unidad principal. Para activar el menú, presione el botón (MENU). Presione el botón repetidamente para mostrar las opciones del menú, una por una. Cuando una opción esté en pantalla, use los botones (FLECHA IZQUIERDA) y (FLECHA DERECHA) para ajustarla. Las opciones del menú se eliminan automáticamente de la pantalla después de varios segundos.

En el modo de funcionamiento normal, la mayoría de los ajustes guardados en la memoria no volverán a sus valores predeterminados cuando se apague la unidad. Consulte cada opción de menú individual para obtener más información.

### a. Sensibilidad (1 a 10)

- Presione el botón (SENS) hasta que aparezca Sensibilidad. La sensibilidad determina cómo se mostrarán los ecos en la pantalla.
- Aumentar la sensibilidad le permitirá ver más detalles en la pantalla. Si aparece demasiado desorden, disminuir la sensibilidad ayudará a reducirlo. Cuanto mayor sea la sensibilidad, más retornos de sonar relativamente fuertes se mostrarán en la pantalla. Si la sensibilidad se reduce demasiado, la mayoría de los retornos de sonar (que pueden ser peces) no se mostrarán.
- En situaciones donde el agua es clara o muy profunda, intente aumentar la sensibilidad para poder ver incluso los retornos más débiles. Sin embargo, cuando el agua es turbia, intente disminuir la sensibilidad para que solo se muestren los ecos útiles y se elimine el ruido.



### b. Límite inferior de profundidad (Auto, 1 a 45 m) y límite superior de profundidad (Off, 1 a 45 m)

El límite inferior de profundidad y el límite superior de profundidad determinan en qué parte de la pantalla se mostrará el fondo.

- Presione el botón (LIMIT) hasta que aparezca Límite inferior de profundidad. Auto es la configuración predeterminada. Cuando el límite inferior de profundidad está en Auto, la unidad ajusta automáticamente el rango inferior para seguir el fondo, manteniéndolo siempre visible en una posición adecuada en la pantalla.

NOTA: En el modo manual, si la profundidad actual es mayor que el ajuste del rango inferior, el fondo no será visible en la pantalla. Seleccione Auto para volver al funcionamiento automático.

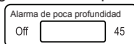
Presione el botón hasta que aparezca Límite superior de profundidad. Off (0 m) es la configuración predeterminada.

Sin embargo, en ciertas situaciones, puede seleccionar manualmente un rango de profundidad. Por ejemplo, si desea ver la imagen de sonar entre 6 y 12 m, configure el límite superior en 6 m y el límite inferior en 12 m.



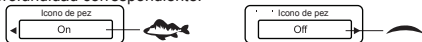
**c. Alarma de poca profundidad (Off, 1 a 45 m)**

Presione el botón hasta que aparezca Alarma de poca profundidad. Seleccione Off para desactivar la alarma o seleccione un valor de 1 a 45 m para configurar la profundidad de la alarma. La unidad principal emitirá un sonido cuando la profundidad actual del agua sea igual o menor que el valor configurado.



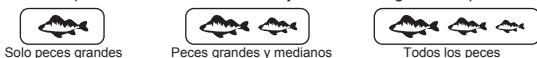
**d. Icono de pez (Off / On)**

Presione el botón hasta que aparezca Icono de pez. Seleccione Off para ver los retornos de sonar "en bruto" o On para mostrar símbolos de peces. El icono de pez utiliza un procesamiento avanzado de señales para interpretar los retornos de sonar y mostrará un símbolo de pez solo cuando se cumplan requisitos muy específicos. Algunos posibles retornos de peces se mostrarán junto con su profundidad correspondiente.



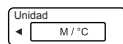
**e. Alarma de peces (Off, Grandes, Grandes/Mediano, Todos)**

Presione el botón hasta que aparezca Alarma de peces. Seleccione Off para desactivar la alarma o elija una de las siguientes opciones:



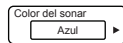
**f. Unidades (M°C, M°F, Ft°C, Ft°F)**

Presione el botón hasta que aparezca Unidades. Seleccione una de las siguientes opciones: M°C, M°F, Ft°C, Ft°F



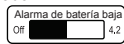
**g. Color del sonar (Azul, Amarillo, Rojo)**

Presione el botón hasta que aparezca Color del sonar. Seleccione Azul, Amarillo o Rojo según su preferencia de visualización.



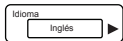
**h. Alarma de batería baja (Off, 3.6 V a 4.2 V)**

Presione el botón hasta que aparezca Alarma de batería baja. Seleccione Off para desactivar la alarma o seleccione un valor entre 3.6 V y 4.2 V para configurarla. La unidad principal emitirá un sonido cuando el voltaje actual de la batería sea igual o inferior al valor configurado.



**i. Idioma**

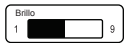
Presione el botón hasta que aparezca "Idioma". Seleccione el idioma de visualización para los menús:



- Inglés
- Francés
- Japonés
- Polaco
- Checo
- Eslovaco
- Español
- Búlgaro
- Coreano
- Finlandés
- Portugués
- Alemán
- Italiano
- Griego
- Rumano
- Ruso
- Chino
- Sueco
- Danés
- Húngaro

**j. Brillo (1 a 9)**

Presione el botón hasta que aparezca "Brillo". Hay 9 niveles para ajustar el brillo de la retroiluminación.



**k. Velocidad de gráfico (1 a 9)**

Presione el botón hasta que aparezca "Velocidad de gráfico". La velocidad de gráfico controla qué tan rápido se mueve la información del sonar en la pantalla. Para obtener mejores imágenes, intente ajustar el nivel de velocidad de gráfico según la condición actual: detenido, deriva lenta o navegando con su bote a diferentes velocidades.



**MANTENIMIENTO**

**Unidad principal**

- Siga estos sencillos procedimientos para asegurar que su unidad principal ofrezca un rendimiento óptimo:
- Si la unidad entra en contacto con agua salada, limpie las superficies afectadas con un paño humedecido en agua dulce.
- No utilice limpiadores químicos para vidrios en la lente, ya que esto puede provocar grietas en la misma.
- Al limpiar la lente protectora del LCD, use un gamuza y un limpiador suave y no abrasivo. No limpie la lente si tiene suciedad o grasa. Tenga cuidado de no rayar la lente.
- Nunca deje la unidad dentro de un automóvil cerrado o en la cajuela; las altas temperaturas generadas en días calurosos pueden dañar los componentes electrónicos.

**Sensor de sonar inalámbrico**

- Después de usar el sensor en agua salada, limpie las superficies afectadas con un paño humedecido en agua dulce. Los pines de contacto en la parte inferior deben enjuagarse con agua dulce después de la exposición al agua salada para evitar la corrosión.
- Si el sensor permanece fuera del agua por un período prolongado, puede tardar un poco en mojarse nuevamente.
- Al volver a sumergirlo, pequeñas burbujas de aire pueden adherirse a la superficie del sensor e interferir con su correcto funcionamiento. Limpie la cara del sensor con un paño húmedo para eliminarlas.
- Nunca deje el sensor dentro de un automóvil cerrado o en la cajuela; las altas temperaturas generadas en días calurosos pueden dañar los componentes electrónicos.

**SOLUCIÓN DE PROBLEMAS**

**1. La unidad principal pierde señal y aparece "NO SIGNAL" (SIN SEÑAL).**

- a. El sensor de sonar inalámbrico utiliza tecnología inalámbrica de línea de visión. Si hay objetos entre la unidad principal y el sensor, la recepción puede perderse.
- b. El rango de profundidad del sensor de sonar inalámbrico es de 2 a 147 pies (0,7 a 45 metros). Se pueden producir lecturas erráticas en aguas con menos de 2 pies (0,7 m). Además, debido a la naturaleza del sonar, este producto no está diseñado para su uso en piscinas o cuerpos de agua pequeños y cerrados.
- c. Enrollar el sensor de sonar inalámbrico demasiado rápido puede causar pérdida de señal y congelar la pantalla.
- d. Verifique el equilibrio de flotación entre el sensor de sonar inalámbrico y su equipo de pesca. Más de 0,2 onzas sumergirán el sensor, provocando pérdida de señal.
- e. El sensor de sonar inalámbrico puede no alcanzar su distancia máxima de RF de 656 pies (200 metros) a menos que el agua esté tranquila. Las olas o el oleaje pueden reducir significativamente el alcance de RF.

**2. En aguas muy poco profundas, aparecen huecos en la lectura del fondo e indicaciones digitales de profundidad inconsistentes.**

El sensor de sonar inalámbrico funcionará de manera confiable en aguas de 2 pies (0,7 m) o más profundas. La profundidad se mide desde el sensor. Una distancia entre el sensor de sonar inalámbrico y la unidad principal mayor a 656 pies (200 metros) puede causar que la pantalla se muestre de forma intermitente. El agua excesivamente agitada puede hacer que el sensor se sumerja, perdiendo nuevamente la señal.

**3. La pantalla salta y el fondo presenta un cambio abrupto. A veces falta una línea vertical o se muestra una línea negra de arriba a abajo.**

El salto de la imagen en pantalla se debe a un cambio automático de profundidad. Los nuevos retornos graficados a una escala diferente no coincidirán con los datos históricos ya graficados a una escala más alta o más baja. Las líneas verticales también pueden aparecer cuando se pierde y luego se recupera la señal de radio del sensor de sonar inalámbrico en condiciones de agua agitada.

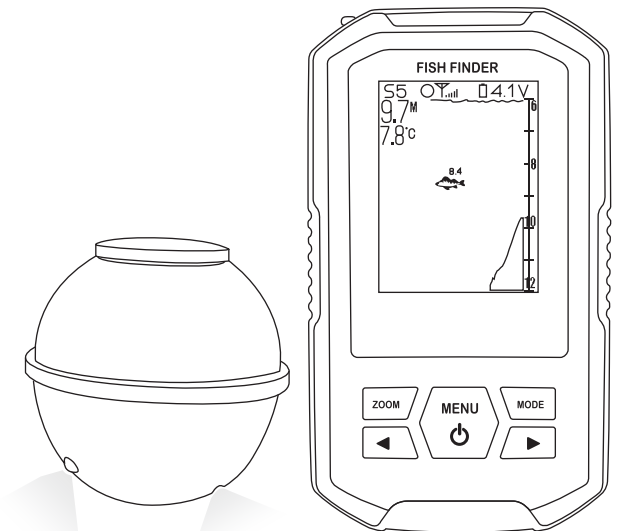
**ESPECIFICACIONES**

<b>Fish Finder (Localizador de peces)</b>	
Fuente de alimentación	Batería de litio recargable de 3,7 V
Tipo de pantalla	Pantalla LCD TFT a color de 2,4 pulgadas

<b>Sensor de sonar inalámbrico</b>	
Requisito de energía	Batería de litio recargable de 3,7 V
Frecuencia de operación del sonar	125 KHZ
Cobertura del sonar	90°
Capacidad de profundidad	45 metros (147 pies) / 0,7 metros (2 pies)
Temperatura del agua superficial	Transductor incorporado
Frecuencia de operación inalámbrica	433,92 MHz
Alcance operativo inalámbrico	200 metros (656 pies)

**BUSCADOR DE PECES**

**Manual del Usuario**



ESCANEE EL CÓDIGO QR

para descargar el  
**MANUAL DE USUARIO**  
en diferentes idiomas y e  
**SOFTWARE.**

VIDEO TUTORIAL SOBRE CÓMO USARLO.

¿NECESITA MÁS AYUDA? CONTÁCTENOS.

www.cd50.net/dp-104