

Эхолот для рыбалки

amazIn FF777

Fishfinder



AMAZIN FF777-PRO

AMAZIN FF777-DUAL

ОГЛАВЛЕНИЕ

ИНСТРУКЦИЯ НА РУССКОМ ЯЗЫКЕ	7
Обзор	7
ВНИМАНИЕ!	9
ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ.....	10
ОСОБЕННОСТИ ОСНОВНОГО БЛОКА.....	13
ЗАРЯДКА ОСНОВНОГО БЛОКА ЭХОЛОТА.....	15
СОПРЯЖЕНИЕ БЕСПРОВОДНОГО ДАТЧИКА И СМЕНА КАНАЛА СВЯЗИ	16
ФУНКЦИИ ОСНОВНОГО БЛОКА ЭХОЛОТА	17
Кнопки основного блока эхолота	17
Дисплей	18
Функция УВЕЛИЧЕНИЯ МАСШТАБА ИЗОБРАЖЕНИЯ	19
РУЧНОЕ УВЕЛИЧЕНИЕ МАСШТАБА ИЗОБРАЖЕНИЯ	19
АВТО УВЕЛИЧЕНИЕ МАСШТАБА ИЗОБРАЖЕНИЯ	19
Стоп-график	19
ФУНКЦИИ МЕНЮ	20
Чувствительность	21
Диапазон глубины	21
Символы рыбы и глубина	22
Шкала глубины	23
Симуляция	23

СИСТЕМНЫЕ НАСТРОЙКИ	24
Яркость	24
Единица измерения	24
Частота обновления графика	24
Сигнализация рыбы	24
Сигнализация глубины	25
Уровень заряда	26
Прозрачность	26
Громкость	27
ПРОДВИНУТЫЕ НАСТРОЙКИ	27
Положение датчика	27
Цветовая схема	27
Подавление помех	28
Фильтрация помех	29
Язык	29
РЕЖИМ ФЛЕШЕРА.....	30
УПРОЩЁННЫЙ РЕЖИМ ОТОБРАЖЕНИЯ	30
БЕСПРОВОДНОЙ ДАТЧИК.....	31
Как использовать беспроводной датчик эхолота	31
Зарядка беспроводного датчика.....	31
Крепление беспроводного датчика	32
Начало работы беспроводного датчика-шар.....	33
ВАЖНОЕ ПРИМЕЧАНИЕ (СОПРЯЖЕНИЕ).	35

ПРОВОДНОЙ ДАТЧИК.....	36
Подлёдная ловля с проводным датчиком	37
ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПРОВОДНОГО ДАТЧИКА НА ЛОДКЕ.....	38
ДАТЧИК CWLS.....	39
УСТАНОВКА ПРОШИВКИ В ОСНОВНОЙ БЛОК ЭХОЛОТА:	41
СОПРЯЖЕНИЕ С ДАТЧИКОМ CWLS:.....	43
ОТВЕТЫ НА ЧАСТО ЗАДАВАЕМЫЕ ВОПРОСЫ	45
INSTRUCTIONS IN ENGLISH	52
OVERVIEW	52
ATTENTION!	53
TECHNICAL SPECIFICATIONS	54
AMAZIN FF777-PRO MAIN UNIT:	54
FF777-DUAL MAIN UNIT:	55
WIRELESS BALL SENSOR:	56
WIRELESS CWLS SENSOR:	56
WIRED SENSOR:	57
MAIN FEATURES.....	57
CHARGING THE UNIT	59
PAIRING A WIRELESS SENSOR AND CHANGING THE COMMUNICATION CHANNEL	60
KEY FUNCTIONS.....	61

POWER KEY	61
DISPLAY.....	62
SONAR ZOOM VIEW	63
MANUAL ZOOM	63
AUTO ZOOM	63
STOP CHART	63
ACCESSING MENU FEATURES	64
SONAR SENSITIVITY	65
DEPTH RANGE.....	65
UPPER AND LOWER LIMIT	66
FISH SYMBOLS AND DEPTH	67
DEPTH CURSOR	68
SIMULATOR	68
SYSTEM SETTINGS	69
SETUP FRONTLIGHT (FISHING AT NIGHT)	69
UNITS	69
CHART SPEED	69
FISH ALARM	70
DEPTH ALARM	70
BATTERY ALARM	70
TRANSPARENCY	71
VOLUME.....	71
ADVANCED SETTINGS.....	72
KEEL OFFSET	72

SONAR CHART MODE	72
SURFACE CLARITY	73
NOISE REJECTION.....	73
LANGUAGE	74
FLASHER MODE	74
WIRELESS CWLS.....	75
INSTALLING THE FIRMWARE IN THE MAIN ECHO SOUNDER UNIT:	77
PAIRING WITH THE CWLS SENSOR:	79
WIRELESS SONAR SENSOR.....	81
HOW TO USE THE WIRELESS SONAR SENSOR.....	81
CHARGING THE WIRELESS SONAR SENSOR	82
ATTACHING THE WIRELESS SONAR SENSOR.....	83
START WORKS WIRELESS SONAR SENSOR	84
WIRED SENSOR	87
ANSWERS TO FREQUENTLY ASKED QUESTIONS.....	88
ГАРАНТИЙНЫЙ ТАЛОН:	96

ИНСТРУКЦИЯ НА РУССКОМ ЯЗЫКЕ

Обзор

Линейка эхолотов AMAZIN Fish Finder FF777 представляет собой семейство передовых портативных приборов для поиска рыбы, которые имеют ряд уникальных особенностей в зависимости от выбранной модификации, и широкий спектр применения. Беспроводные модели, могут быть оснащены датчиком в виде шара с дальностью связи 120-150 метров в зависимости от модификации. Эти модели имеют возможность смены канала (13 каналов), что позволит Вам избежать помех от других устройств, работающих на частоте 2.4 ГГц, (в том числе и другие эхолоты). Возможность выбора каналов работы от 1 до 13, предотвращает наложение гармоник на канал связи другого прибора, а, следовательно, возможное влияние на сигнал. Если вы обнаружили, что возникают частые обрывы связи или дальность работы эхолота не соответствует заявленному, необходимо просто сменить канал работы прибора. Беспроводной датчик можно использовать при забросе с берега, лодки или для самостоятельной установки на прикормочные кораблики при помощи специального крепления (уточняйте наличие в магазине). Датчик сканирует дно 15 раз в секунду и передаёт данные в режиме реального времени.

Версия Amazin FF-777-Pro-W имеет беспроводной датчик и внешнюю антенну основного блока, что позволяет

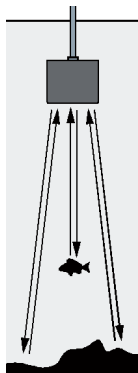
производить сканирование на расстояние до 150 метров от основного блока до датчика.

Беспроводная модель эхолота AMAZIN Fish Finder FF777 PRO CWLS оснащена усиленным передатчиком, и предназначена для установки эхолота непосредственно в прикормочный кораблик или лодку и дает возможность предавать сигнал на расстояние до 300м.

Версия основного блока Amazin FF777 DUAL позволяет подключать одновременно два вида датчиков: беспроводной - с дальностью связи до 120 метров предназначенный в основном для летней рыбалки, и проводной двухлучевой датчик, предназначенный для зимней рыбалки, и рыбалки с лодки (крепление в комплекте с проводным датчиком). Все эхолоты версии DUAL совместимы с датчиком (шар). Комплектация версии Dual отличается, в зависимости от выбранной модели (777-DUAL-2IN1, 777-DUAL-W, 777-DUAL-ONE).

Технология гидролокатора

С помощью данной технологии можно определить рельеф, структуру дна и глубину непосредственно под датчиком эхолота. При запуске, прибор направляет акустические эхосигналы в глубину дна и измеряет время между поданным сигналом и его возвратом, отраженным от дна реки или озера, на основе обработанных данных устройство отображает информацию о структуре исследуемого объекта, наличие рыбы, структуру рельефа, глубину водоёма.



Внимание!

Для точного сканирования водоёма, а также определения плотности дна, в нашем эхолоте используется сонар мощнее чем у ближайших конкурентов, поэтому **на малых глубинах и в водоёмах с упругими стенками** (например, с ж/б плитами на дне, бетонными каналами) **возможны "засветы"** сонара. И поэтому в отличие от конкурентов, у нас реализована возможность выбора точных параметров чувствительности в пределах от 0 до 100 % с шагом 1 %. **При глубине от 0,5 м до 1,5 рекомендуется выбирать ручные настройки чувствительности 40% и меньше** (индивидуально для различных условий), выключить контроль глубины, включить шумоподавление. В случае если дно мягкое - илистое, сонару сложно определить границу воды и твёрдого основания, так как мощный датчик может просвечивать илистое основание на глубину до 3 метров, в этом случае необходимо выставить ручной режим выбора глубины до 2 метров, **а границу дна можно определить по цветовому градиенту при отрисовке.**

Обозначают ли цвета какую-то информацию?

Цвета обозначают плотность дна: **желтый - твердое, красный - среднее, синий - мягкое.**

Как различать траву или ровность дна?

Можно отличить твердое дно и менее плотные - наносы (твёрдые частицы, переносимые водным потоком), или траву. **Желтый цвет — это самая твердая плотность дна**, например щебень, но не земля, **земля отображается красным цветом**, а **синий цвет — это более мягкая плотность дна**, либо растительность (куширь, скопление водорослей), либо ил, в зависимости от высоты плотности наносов.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Основной блок AMAZIN FF777-Pro:

Параметр:	Значение:
Сканирование дна сонаром, раз в секунду	15
Режим работы	беспроводной
Дальность беспородной связи с датчиком- шар, метров	150
Частота работы сонара	125 kHz
Уровней подавления шумов (выкл, маленький, средний, большой)	4
Водонепроницаемость корпуса	IP67
Время работы основного блока без подзарядки, часов	15
Аккумулятор основного блока	3000 мАч
Рабочая частота связи основного блока с беспроводным датчиком, ГГц	2.4
Определение размеров рыбы (большая, средняя, маленькая)	3
Рабочая температура	От -25 до +70°C
Диагональ экрана, мм	61,1
Разрешение экрана, пикселей	V320xH240

Основной блок FF777-DUAL:

Параметр:	Значение:
Сканирование дна беспроводным сонаром, раз в секунду	15
Режим работы	Проводной / беспроводной
Частота работы сонара	83 кГц, 200, 125 кГц
Дальность беспородной связи с датчиком- шар, метров	120
Уровней подавления шумов (выкл, маленький, средний, большой)	4
Водонепроницаемость корпуса	IP67
Время работы основного блока, часов	15
Аккумулятор основного блока	3000 мАч
Рабочая частота связи основного блока с беспроводным датчиком, ГГц	2.4
Определение размеров рыбы (большая, средняя, маленькая)	3
Рабочая температура	От -25 до +70°C
Диагональ экрана, мм	61,1
Разрешение экрана, пикселей	V320xH240

Беспроводной датчик шар:

Параметр:	Значение:
Дальность связи датчика с основным блоком AMAZIN FF777-Pro , метров	150
Дальность связи датчика с основным блоком AMAZIN FF777-DUAL , метров	120
Рабочая частота связи основного блока с беспроводным датчиком, ГГц	2.4
Частота работы датчика, кГц	125
Угол сонара, градусов	90
Глубина сканирования, метров	0,6-45
Рабочая температура	От -25 до +70°

Беспроводной CWLS датчик:

Параметр:	Значение:
Дальность связи датчика с основным блоком AMAZIN FF777-Pro , метров	300
Рабочая частота связи основного блока с беспроводным датчиком, ГГц	2.4
Частота работы датчика, кГц	125
Угол сонара, градусов	90
Глубина сканирования, метров	0,6-45
Рабочая температура	От -25 до +70°
Напряжение питания, вольт	6.6В - 15.6В
Устанавливается в прикормочный кораблик	Да

Проводной датчик:

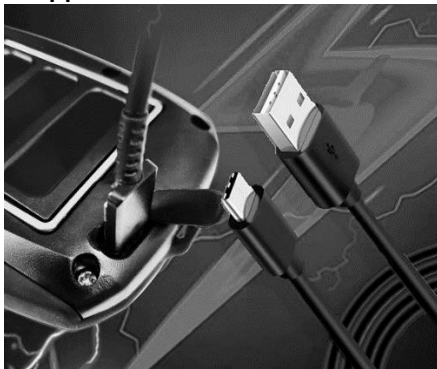
Параметр:	Значение:
Силиконовый провод, метров	3
Угол сонара, градусов	60,20
Глубина сканирования, метров	0,6-100
Рабочая температура	От -25 до +70°C
Режимы работы, kHz	83; 200; 83/200

ОСОБЕННОСТИ ОСНОВНОГО БЛОКА

- Яркий трансфлективный антибликовый LCD дисплей с подсветкой (512 цветов); легко читаемый на солнце.
- Профессиональный режим с отображением объектов - дугами, позволяет точно определить параметры объекта.
- Многоканальная связь (13 каналов) с датчиком, позволяет работать нескольким устройства одновременно не мешая друг другу.
- Возможность отключения отображения данных на главном экране.
- Отображение уровня связи.
- Возможность смены канала.
- Продвинутый процессор нового поколения, позволяет мгновенно обрабатывать полученную от датчика информацию.
- Режим увеличения с функцией картинка в картинке, автотрекинг дна и умным зуммированием.
- Удобная подставка для основного блока.

- Флешер.
- Шкала глубины с автоматическим и ручным режимом.
- Функция паузы экрана, позволяет изучить картинку более детально.
- Выбор цветовой темы экрана для адаптации картинки под любые условия.
- Функция смещения кия позволяет произвести поправку глубины.
- Настройка чистоты поверхности рельефа, для более точного определения.
- Прорезиненный корпус эхолота, имеющий положительную плавучесть.
- Измерение температуры воды.
- Настройка прозрачности меню для удобства отображения.
- Определение глубины, обнаружение рыбы и её размера.
- Выбор напряжения аккумулятора, при котором эхолот сигнализирует о разряде аккумулятора.
- Сигнализация наличия рыбы и малой глубины.
- Встроенный литиевый аккумулятор в блоке и датчике.
- Регулировка громкости звуковых сигналов.
- Автоматическая активация беспроводного сонара при попадании в воду.
- Регулировка скорости движения графика.
- Зарядка основного блока и датчика от USB.
- Мультиязычное меню: English, Russian, French, Chinese, Japanese, Finnish, Polish, German, Italian, Spanish, Dutch, Korean, Swedish, Greek, Danish, Czech, Portuguese.

ЗАРЯДКА ОСНОВНОГО БЛОКА ЭХОЛОТА



Перед первым использованием эхолота необходимо полностью зарядить основной блок эхолота и беспроводной датчик.

1. При зарядке основного блока информация о процессе заряда отображается в течение 3 секунд, после нажатия любой клавиши, кроме включения, а также возле порта usb type-C горит красный светодиод. Для того чтобы проверить текущий уровень заряда аккумулятора, необходимо включить основной блок, уровень заряда батареи будет отображен в третьей рамке сверху.

2. При достижении максимального уровня заряда, 4,2 вольта заряд автоматически прекращается красный диод гаснет.

СОПРЯЖЕНИЕ БЕСПРОВОДНОГО ДАТЧИКА И СМЕНА КАНАЛА СВЯЗИ

При первом использовании беспроводного датчика необходимо произвести привязку эхолота и датчика.

Так же, чтобы избежать помех от любого другого источника радиосигнала на частоте 2,4ГГц в том числе беспроводного эхолота, Вы можете самостоятельно сменить канал связи (всего 13 каналов) в соответствии с указанными ниже инструкциями:

1. Перед сопряжением, пожалуйста, убедитесь, что эхолот и датчик выключены!

2.Нажмите и удерживайте клавиши меню и питания до появления меню выбора канала.

3.Нажмите клавиши "Вверх" и "вниз", чтобы выбрать канал, расположенный дальше всех от текущего канала, вносящего помехи, номер канала отображается красным цветом.

4.Нажмите клавишу Enter, чтобы начать сопряжение, после чего номер канала станет зеленым

5.Включите беспроводной датчик, (для включения датчика - шар, поместите его в воду) приемник покажет, что сопряжение выполнено успешно, и выключится.

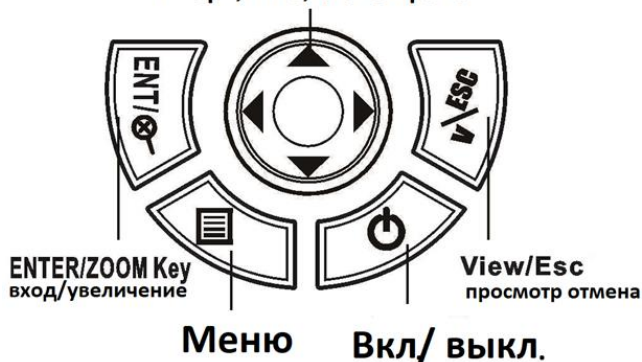
6.Нажмите и удерживайте клавишу включения/выключения эхолота, чтобы включить эхолот в штатном режиме.

ФУНКЦИИ ОСНОВНОГО БЛОКА ЭХОЛОТА

Кнопки основного блока эхолота

Джойстик

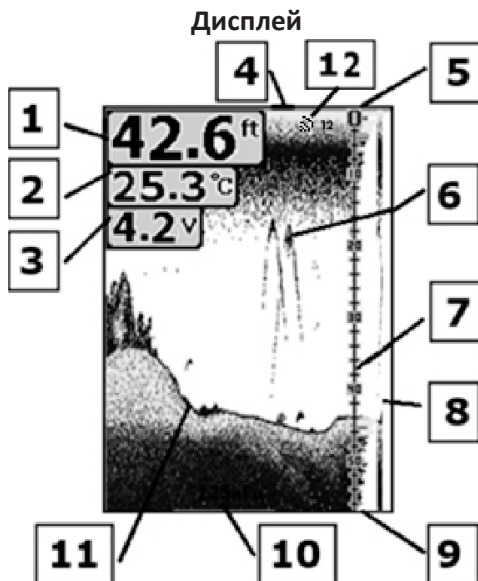
вверх,вниз,влево право



Для включения эхолота нажмите и отпустите кнопку включения/отключения , через несколько секунда появится информация о загрузке прибора.

Loading.....

Для отключения эхолота, нажмите и удерживайте кнопку включения/отключения .



1 – глубина (ft или м);
 2 - температура;
 3 - уровень
 напряжения
 аккумулятора;
 4 - поверхность воды;
 5 - верхний уровень
 глубины;
 6 – дуга отображения
 рыбы;

7 - шкала глубины;
 8 - график текущего
 сигнала;
 9 - нижний уровень
 глубины;
 10 – режим работы;
 11 – рельеф дна;
 12 – Уровень связи и
 номер канала связи.

Функция увеличения масштаба изображения

Когда эхолот AMAZIN Fish Finder FF777 включён, Вы можете нажать кнопку увеличения изображения, для увеличения нижней области дисплея в 2 раза, чтоб вернуться в нормальный режим, нажмите кнопку увеличения ещё раз. В режиме масштабирования дисплей разделен, справа отображается весь диапазон, слева отображается в режиме увеличения.

Вид полного отображения справа, содержит область предварительного просмотра масштабирования, показывающее, какая часть масштабирования отображается слева.

Ручное увеличение масштаба изображения

Если режим «диапазон глубины» включен - вручную, Вы можете регулировать масштаб клавишами вверх или вниз.

Авто увеличение масштаба изображения

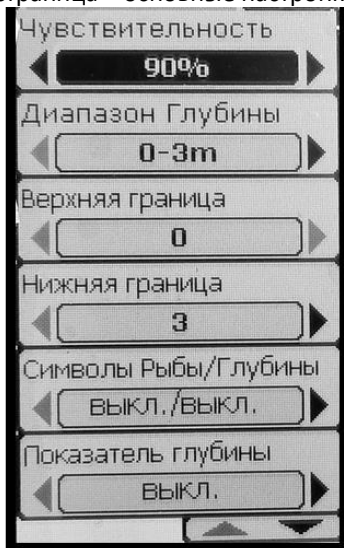
Если «диапазон глубины» включен - авто, окно предварительного просмотра подстраивается автоматически, Вы не можете регулировать масштаб клавишами вверх или вниз.

Стоп-график

Для остановки графика в любое время, нажмите кнопку питания, для возобновления отображения графика в движении, нажмите кнопку питания ещё раз. Остановка графика в любое время позволяет более детально изучить информацию о структуре водоёма в определённой точке.

ФУНКЦИИ МЕНЮ

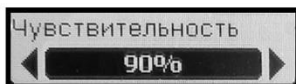
Для доступа к функциям меню AMAZIN Fish Finder FF777, нажмите кнопку меню, на дисплее отобразится система меню первая страница – основные настройки.



Система меню имеет три вкладки ("Основные", "Системные" и "Продвинутые"), для переключения нажмите кнопку меню.

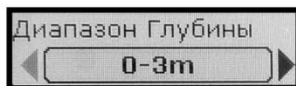
Для получения доступа к функциям меню: на вкладках меню используйте кнопки «вверх» или «вниз» для выбора пункта меню, и клавиши «влево» и «вправо» для изменения настройки пункта. Чтоб закрыть меню нажмите кнопку «Esc».

Чувствительность



При большом значении чувствительности на дисплее эхолота AMAZIN Fish Finder FF777 отображается более детализированная картина. При меньшем значении на дисплее отображается меньшее количество помех. Значение чувствительности также влияет на то, как эхолот воспринимает отраженные сигналы от рыб - при высоком значении уровня чувствительности большое количество сигналов может интерпретироваться, как сигналы рыб (значения чувствительности от «Авто», «1%» до «100%»).

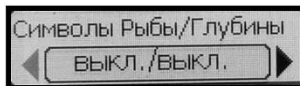
Диапазон глубины



При значении “Авто” эхолот определяет диапазон глубины автоматически. Вы также можете выбрать диапазон вручную ("0-2 м" до "0-80 м").

Примечание: если реальное значение глубины больше, чем установленное вручную, на дисплее не будет отображаться рельеф дна, так как дно водоёма будет за пределами выбранного диапазона.

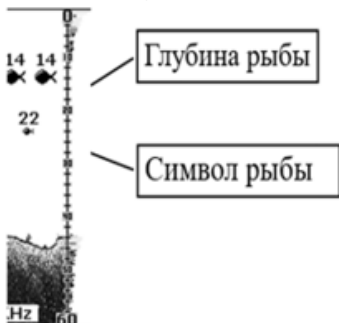
Символы рыбы и глубина



Варианты настройки: "вкл/вкл", "вкл/выкл", "выкл / выкл".

В режиме «выкл/выкл» объекты отображаются дугами (профессиональный режим)

Продвинутый микропроцессор эхолота AMAZIN Fish Finder FF777 анализирует сигнал от датчика в режиме реального времени и устраняет помехи, термоклины и другие ошибочные сигналы, таким образом, в большинстве случаев отображается корректная информация о наличии рыбы и её глубине.

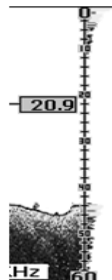


Дисплей эхолота AMAZIN FF777 отображает несколько размеров рыбы в виде разных значков, таким образом отображается относительный размер рыбы.

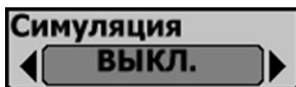
Шкала глубины

Настройка: "выкл", "вкл".

Шкала глубины состоит из горизонтальной линии с цифровым полем. Цифры внутри поля показывают глубину, на которой находится курсор. Для более точного определения глубины, Вы можете переместить курсор в нужное место.



Симуляция



Варианты настройки: "выкл", "вкл".

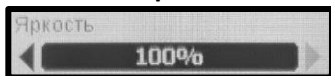
Симулятор – демо-режим, данный режим позволяет изучить настройки эхолота перед использованием прибора в реальных условиях.



При включении режима симуляции, будет отображаться значок «S».

СИСТЕМНЫЕ НАСТРОЙКИ

Яркость



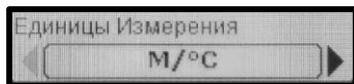
Варианты настройки: "выкл", "10%" до "100%".

Для выключения подсветки выберите «выкл», для включения - настройте требуемую яркость.

Примечание: постоянно включенная подсветка значительно разряжает аккумулятор эхолота.

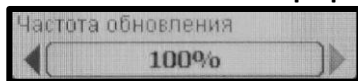
Единица измерения

Данная настройка позволяет выбрать необходимые единицы измерения.



Варианты настройки: "ft/°C", "ft/°F", "m/°C", "m/°F".

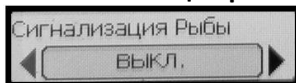
Частота обновления графика



Варианты настройки: от «10%» до «100%»

Позволяет выбрать скорость движения графика, в зависимости от скорости движения датчика, выбирают разную скорость.

Сигнализация рыбы



Варианты настройки: «выкл.»,   ,  , .

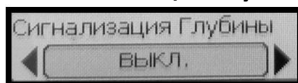
При выборе варианта «выкл.» сигнализация рыбы отключена. Вы можете выбрать один из следующих вариантов для сигнализации найденной рыбы:

 сигнализация только для крупной рыбы;

  сигнализация для большой и средней;

   сигнализация для рыбы любого размера.

Сигнализация глубины

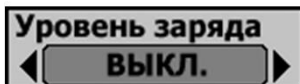


Варианты настройки: «выкл.», 1-99 фут, 1-30 метров.

При выборе значение выкл. Сигнал глубины отключён.

При выборе значений в диапазон 1-99 фут, 1-30 метров, будет произведён звуковой сигнал и отобразится индикация тревоги глубины при приближении к указанному значению глубины, или меньше его.

Уровень заряда

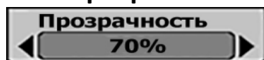


Уровень напряжения аккумулятора можно выбирать в диапазоне от 3,4 V до 4 V.

При выборе значения «выкл.», предупреждение о низком заряде аккумулятора отсутствует.

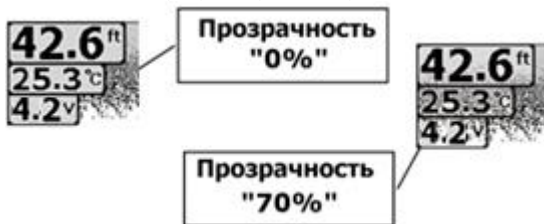
При выборе значения от 3,4 V до 4 V и достижении указанного значения или ниже его эхолот будет уведомлять звуковым сигналом о низком заряде аккумулятора.

Прозрачность



Варианты установки прозрачности от 0 до 70%.

Настройка прозрачности меню позволяет видеть показания эхолота сквозь диалоговые окна, при выборе прозрачности – 0% график будет закрыт диалоговым окном.



Громкость



Варианты настройки: «Высокий», «Средний», «Низкий».

Настройка выбора громкости позволяет Вам выбрать оптимальный уровень громкости, предупреждающих сигналов.

ПРОДВИНУТЫЕ НАСТРОЙКИ

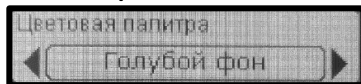
Положение датчика



Варианты выбора: «Выкл»; от «-9ft» до «+9ft»; от «-3м» до «+3м».

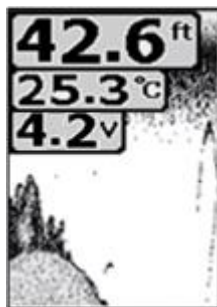
Смещение кия позволяет настроить поправку для расстояния от поверхности до кия, благодаря чему можно измерить глубину воды или глубину под килем вместо глубины, отсчитываемой от местоположения датчика. Введите положительное число для смещения кия и измерения глубины от ватерлинии, введите отрицательное значение, для измерения глубины от кия.

Цветовая схема

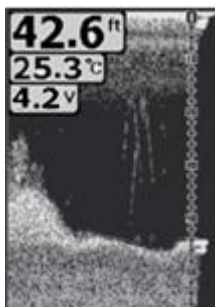


Варианты выбора: «Белый фон», «Голубой фон», «Оттенок серого».

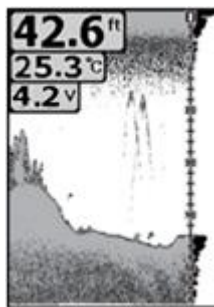
Для удобного отображения, Вы можете изменять цветовую схему эхолота Amazin FF777. Например, в тёмное время суток вы можете выбрать синий фон, в светлое время суток серый фон или белый для большей контрастности изображения.



Белый фон

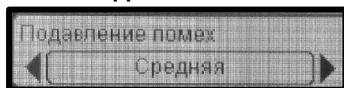


Синий фон



Серая шкала

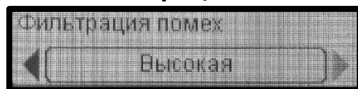
Подавление помех



Варианты выбора: "Выкл", "Высокий", "Средний", "Низкий".

Данная функция эхолота Amazin FF777 позволяет удалять поверхностный шум, вызванный водорослями и аэрацией. Чем ниже значение данного параметра, тем больше будет загромождён «шумом» дисплей.

Фильтрация помех



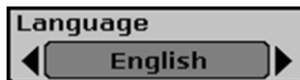
Варианты выбора: "Выкл", "Высокий", "Средний", "Низкий".

Система подавления шума эхолота AMAZIN Fish Finder FF777 постоянно оценивает влияние скорости, водных условий и помех, в зависимости от внешних факторов необходимо выбирать оптимальный уровень подавления шумов.

Данная автоматическая функция в большинстве случаев обеспечивает наилучшее отображение ситуации под водой на дисплее.

Если уровень шума высокий, попробуйте установить значение «Высокий». Если у Вас постоянные проблемы с высоким уровнем шума, мы рекомендуем найти источник помех и устранить его, а не использовать данную настройку постоянно.

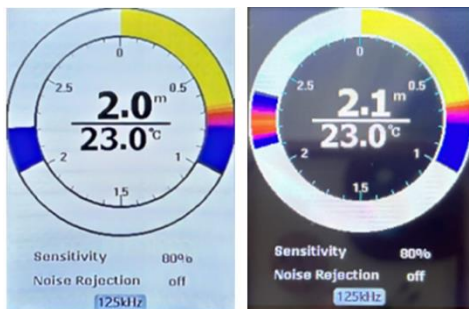
Язык



Варианты выбора: «Английский», «Русский», «Французский», «Китайский», «Японский», «Финский», «Польский», «Немецкий», «Итальянский», «Испанский», «Голландский», «Корейский», «Шведский», «Греческий», «Датский», «Чешский», «Португальский».

РЕЖИМ ФЛЕШЕРА

Эхолот Amazin FF777-Dual может применяться, как эхолот для зимней рыбалки в составе с проводным датчиком. Для этого достаточно включить режим «Флешер». Для включения режима флешер достаточно нажать на джойстик – вправо или лево, во время сканирования. Когда режим Флешер включен, то на экране эхолота информация отображается в традиционном флешерном виде с указанием глубины режима чувствительности и фильтрации помех. Для зимней рыбалки подходит версия с проводным датчиком. Флешер имеет два режима отображения дневной и ночной. Для выхода нажмите влево или право.



УПРОЩЁННЫЙ РЕЖИМ ОТОБРАЖЕНИЯ

Во время рыбалки лишняя информация может отвлекать, поэтому мы реализовали режим упрощённого отображения при сканировании. Для этого достаточно нажать и удерживать крайнюю правую кнопку эхолота

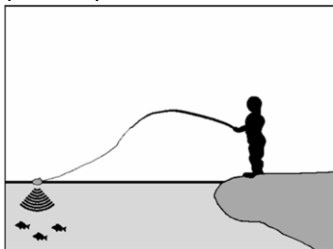
«ESC» при этом на экране будет отображаться только структура дна, наличие рыбы и глубина.

Для выхода из режима упрощённого отображения необходимо снова нажать и удерживать крайнюю правую кнопку эхолота «ESC».

БЕСПРОВОДНОЙ ДАТЧИК

Как использовать беспроводной датчик эхолота

Беспроводной датчик эхолота Amazin FF777 очень прост в использовании, просто привяжите беспроводной датчик к концу лески и забросьте его в воду как обычный поплавок или приманку.



Примечание:

Не трогайте нижнюю часть беспроводного датчика во время работы, это может вызвать физический дискомфорт и привести к травмам в виде повреждения тканей кожи. Когда беспроводной датчик находится в воде, берите его только за антенную башню.

Зарядка беспроводного датчика

Перед первым использованием, полностью зарядите беспроводной датчик.

1. Подсоедините штекер зарядного кабеля к контактам в нижней части беспроводного датчика, как показано на рисунке.



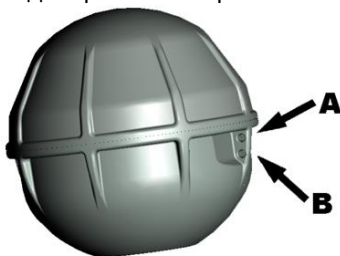
2. Подключите USB-штекер зарядного кабеля с USB-разъемом к источнику питания (компьютер, USB-адаптер и т. д. не используйте зарядное устройство напряжением более 5V).

3. Когда идет зарядка - индикатор мигает, при полной зарядке - индикатор постоянно горит.

Крепление беспроводного датчика

Два отверстия на передней части беспроводного датчика предназначены для закрепления рыболовной лески. Если Вы хотите использовать устройство в режиме поплавка, то прикрепите рыболовную снасть к леске через второе отверстие «В». Учтите, что при значительном натяжении, существует вероятность обрыва лески, настоятельно рекомендуем не забрасывать леску без особой необходимости на слишком далекие расстояния, так как при обрыве лески, достать датчик будет

проблематично. Для большей надёжности вы можете крепить датчик одновременно через оба отверстия.



А. Используйте толстую леску, стандартные узлы и снасти, например шарнирное соединение (вертлюг).

В. Второе отверстие «В» предназначено для использования беспроводного датчика эхолота в качестве поплавка.

Примечание:

Беспроводной датчик обладает положительной плавучестью, собственный вес плюс 4,5 г наживки и грузика.

Максимальный вес, включающий общий вес крючка, лески, грузика, вертлюга, карабина и наживки прикреплённых к беспроводному датчику составляет приблизительно от 4,5 г до 5,0 г.

НАЧАЛО РАБОТЫ БЕСПРОВОДНОГО ДАТЧИКА-ШАР

Беспроводной датчик эхолота при погружении в воду автоматически включается и начинает передавать информацию, на дисплее основного блока эхолота отображается: глубина водоёма, температура, рельеф дна и возможное местонахождение рыбы.

Беспроводной эхолот — предназначен для использования в пределах прямой видимости, если между основным блоком эхолота Amazin FF777 и беспроводным датчиком, находятся какие-либо предметы, сигнал может быть потерян.

Проверьте плавучесть беспроводного датчика, если вес снасти более 4,5 г, беспроводной датчик погрузится в воду, сигнал с основным блоком, может быть потерян.

При слишком быстром движении беспроводного датчика, сигнал может быть потерян, что приведёт к зависанию экрана основного блока.

Максимальная дальность радиосигнала основного блока с беспроводным датчиком от 120 до 150 метров, в зависимости от модели основного блока, при волнах, дальность радиосигнала уменьшается.

После использования беспроводного датчика в соленной воде, протрите датчик и его контакты мягкой тканью, смоченной в пресной воде.

Не кладите беспроводной датчик на влажную или металлическую поверхность, т.к. беспроводной датчик автоматически включится, это приведёт к разрядке аккумулятора.

Храните беспроводной датчик в сухом месте, например в отдельном отсеке ящика для снастей, изолированном от металлических предметов, не используйте металлический контейнер.

ВАЖНОЕ ПРИМЕЧАНИЕ (СОПРЯЖЕНИЕ).

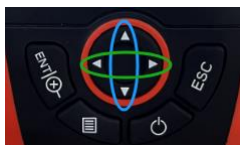
Во избежание помех от другого беспроводного эхолота или во избежание того, что приемник (основной блок) не принимает сигнал передатчика, вы можете самостоятельно выполнить сопряжение канала между приемником и передатчиком в соответствии с указанными ниже инструкциями:

1. Перед сопряжением между приемником и передатчиком, пожалуйста, убедитесь, что приемник и передатчик выключены.

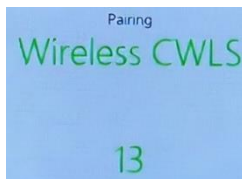
2. Пожалуйста, убедитесь, что приемник выключен, нажмите и удерживайте клавишу меню и включения/выключения, чтобы войти в интерфейс сопряжения.



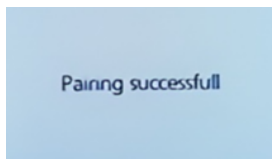
3. Нажмите клавиши влево и вправо, чтобы выбрать модель устройства, и клавиши вверх и вниз, чтобы выбрать канал, который находится дальше от текущего канала, номер канала отображается красным цветом.



4. Нажмите клавишу Enter, чтобы начать сопряжение, затем номер канала загорится зеленым.



5. Включите передатчик, приемник покажет, что сопряжение выполнено успешно, и выключится.



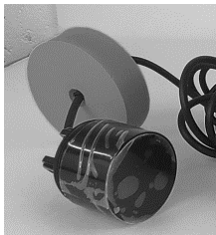
6. Нажмите и удерживайте клавишу включения/выключения приемника, чтобы начать нормальную работу.

ПРОВОДНОЙ ДАТЧИК

Совместим с основным блоком: AMAZIN FF777-DUAL

Основные особенности:

- Зимняя рыбалка и рыбалка с лодки.
- Крепление для лодки в комплекте с датчиком.
- Поплавок для зимней рыбалки в комплекте с датчиком.
- Морозостойкий силиконовый провод.
- 2 луча.
- Три режима работы 83kHz, 200kHz, 83/200kHz
- Провод 3 метра.



Модель: AMAZIN FF777-DUAL имеет возможность подключения двухлучевого проводного датчика с повышенным сопротивлением к морозам, провод имеет длину 3 метра, что также позволяет использовать его с лодки, 2 луча позволяют точнее определять положение рыбы, а также узкий луч позволяет обнаружить рыбу подо льдом. Режим работы с проводным датчиком активируется автоматически при подключении датчика к основному блоку, для смены режима работы 83kHz, 200kHz, 83/200kHz нажмите на кнопку ESC.

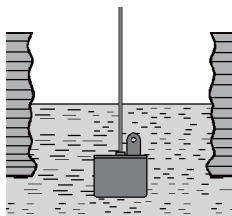
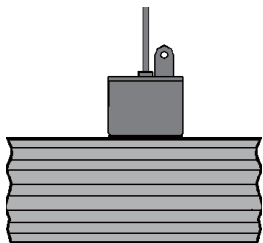
Подлёдная ловля с проводным датчиком

Для достижения оптимальных результатов в подледной рыбалке рекомендуется проделать лунку во льду и поместить датчик эхолота непосредственно в воду предварительно закрепив поплавков на кабеле.

Если вы хотите проверить глубину или наличие рыбы до проделывания лунки, выполните следующее:

Счистите снег до льда и убедитесь, что поверхность гладкая.

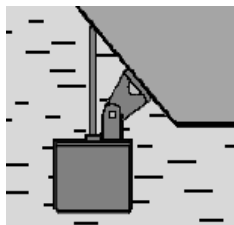
Поместите на лед небольшое количество воды и расположите датчик эхолота в воде, чтобы он примерз ко льду.



Если между датчиком эхолота и льдом останутся воздушные карманы, подо льдом в воде имеется воздух, или во льду есть много мусора/мелких частиц, то устройство не будет работать правильно. Вам придется переместиться в другое место или проделать отверстие во льду. Датчик должен находится ниже льда при сканировании в лунке.

Использование проводного датчика на лодке

Ваш рыбопоисковый эхолот включает адаптер и монтажную скобу для датчика эхолота. Адаптер включает монтажные зажимы, чтобы вы могли установить его на любой плоской поверхности или корпусе судна, и штангу. Адаптер является съемным и регулируется на 180 градусов.



1. Закрепите крепление датчика на лодке ниже ватерлинии.
2. Прикрепите датчик к креплению, используя гайку и винт из комплекта.
3. Подсоедините провод к основному блоку.

ПРИМЕЧАНИЕ:

Если вам не удалось добиться нормальной работы датчика, то вам, возможно, придется расположить датчик непосредственно в воде.

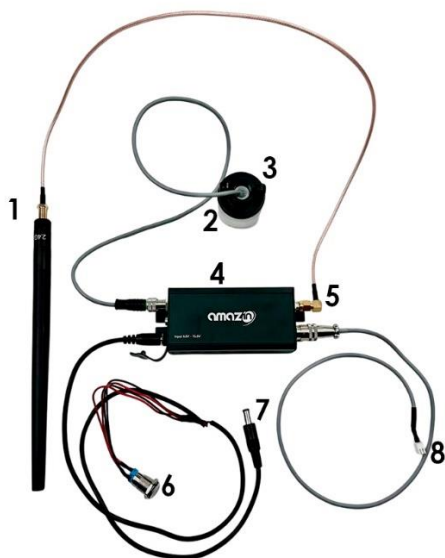
ДАТЧИК CWLS



Входит в состав модели: FF777-PRO-CWLS

Основные особенности:

- Установка в прикормочный кораблик.
- Дальность связи 300 метров.
- Защита от помех.
- Подключение напрямую к бортовому питанию 12 вольт прикормочного кораблика. (при условии отсутствия больших помех в питании).
- Выносная кнопка включения



1 – Антенна для
установки на кораблик
2 – Датчик CWLS
3 – Гайка
4 – Передатчик
5 – Провод для
подключения антенны

6 – Кабель с кнопкой
для ВКЛ\ВЫКЛ
передатчика
7 – Кабель питания от
АКБ 2S-4S (6.6V – 15.6V)
8 – Кабель Serialport
для подключения к
автопилоту

Внимание! Провод датчика, по возможности, укладывать вдали от силовых кабелей кораблика и мотора, так как это может вносить помехи в данные. Если Вы ранее приобрели эхолот серии Amazin FF777-PRO-W (с датчиком шар и антенной), то у Вас есть возможность подключить встраиваемый в кораблик датчик CWLS и передатчик. Чтобы в основном блоке Amazin FF777-PRO появился режим сопряжения с датчиком CWLS, необходимо скачать и установить прошивку через ПК:

Установка прошивки в основной блок эхолота:

1. Отсканируйте QR-код для скачивания прошивки
Скачайте файл «OTA.bin» на ПК и убедитесь, что новая программа правильно сохранена на рабочем столе компьютера.



2. Подготовьте зарядный кабель питания основного блока который идет в комплекте и подключите его к компьютеру. Затем откройте крышку зарядного порта основного блока



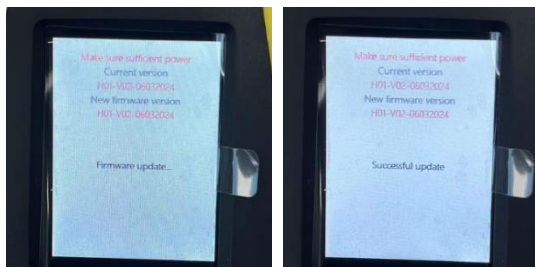
3. Нажмите «верхнюю» кнопку на основном блоке и подключите зарядный кабель к основному устройству. На экране основного устройства отобразится следующая информация:



Зарядите эхолот перед обновлением

4. После того как Вы подключите зарядный кабель к основному блоку, на компьютере появится новая папка, скопируйте (перенесите) файл (OTA.bin) в эту новую папку.

5. Отсоедините USB-кабель и подождите, на основном блоке появится сообщение



Сопряжение с датчиком CWLS:

1. Подготовьте передатчик с подключенным кабелем датчика CWLS и кабелем с 2-мя выходами для питания АКБ и кнопки вкл/выкл питания;
2. Убедитесь, что перед началом сопряжения основной блок и передатчик выключены;
3. Необходимо нажать и удерживать одновременно 2 нижние кнопки пока на экране не появится выбор датчика и канала связи для сопряжения;
4. Выберите кнопками датчик CWLS (стрелки вправо / влево). Стрелками вверх / вниз выбирается канал связи от 1 до 13. По умолчанию установлен 13 канал. Вы можете менять канал во время работы эхолота в реальных условиях;

5. После выбора датчика и канала связи необходимо нажать кнопку Enter для начала сопряжения;
6. На экране появится надпись "Сопряжение" с датчиком CWLS и канал связи;
7. Далее Вам необходимо включить кнопкой питания передатчик (загорится красная лампочка на кнопке и передатчике), а также датчик CWLS начнет издавать щелчки сканирования;
8. При успешном сопряжении на экране появится надпись "Сопряжение выполнено" и основной блок отключится;
9. Включаете основной блок и на экране появится напряжение передатчика;
10. Поздравляем! Вы успешно установили прошивку и сделали сопряжение с датчиком CWLS. Теперь Вы можете использовать датчики под разные условия рыбалки: например, датчик-шар для заброса фидером или на зимней рыбалке в лунке (при толщине льда до 20 см), а датчик CWLS у Вас будет установлен в кораблик для летней рыбалки, и через сопряжение по вышеуказанной инструкции Вы можете сами выбирать каким датчиком пользоваться.

Ответы на часто задаваемые вопросы

Вопрос: Как работает функция флешера?

Ответ: Главная задача флешера — в реальном времени показывать положение вашей приманки и рыбы прямо под лункой. Это ваш "подводный глаз", который работает с минимальной задержкой. Основные цели: Контроль приманки: Вы видите, на какой глубине находится ваша блесна или мормышка. Обнаружение рыбы: Вы видите, как рыба подходит к приманке, как реагирует на игру. Анализ реакции рыбы: Вы можете менять игру приманки прямо во время подхода рыбы и смотреть, что ей больше нравится. Изучение рельефа дна: Чётко видите перепады глубин, структуру дна (ил, песок, камни) и наличие растительности. Принцип работы: По кругу движется "луч" и отображает информацию о глубине. Глубина отсчитывается от центра к краю. Центр — это поверхность (0 метров), край круга — это дно. Когда луч проходит определенный сектор, он "засвечивает" объекты, которые в данный момент видит датчик: Ваша приманка отображается как широкая полоса на той глубине, где она находится. Рыба отображается как более толстая или цветная метка. Дно отображается как широкая полоса в самом

внешнем кольце. Ключевое преимущество: Обновление информации происходит практически мгновенно, без задержек. Вы видите, что происходит прямо сейчас.

Вопрос: Как использовать режим флешера на практике?

Ответ: Представим пару ситуаций. Ситуация 1: Вы играете блесной на глубине 7 метров. Видите, как со дна (полоса на 8 м) поднимается тонкая метка и останавливается в 20 см от вашей приманки. Вы делаете более резкий взмах — и метка рыбы догоняет вашу блесну. Поклевка! Ситуация 2: Вы видите, что рыба стоит выше, на 5 метров, а ваша приманка на 7. Вы быстро подматываете леску, поднимая приманку до уровня 5 метров, и начинаете играть там.

Вопрос: Для чего функция проф. режим (режим дуг)?

Ответ: Главная задача данного режима — показать не просто наличие объекта, а его форму, местоположение и движение относительно датчика на протяженном участке пути. Это позволяет: Отличить рыбу от подводного мусора (коряг, водорослей). Увидеть рельеф дна и его структуру в подробностях. Найти перспективные точки где любит

стоять рыба. Анализировать активность рыбы (стоит ли она у дна или активно движется в толще воды). Как это работает? Эхолот непрерывно сканирует дно и воду под собой и «раскладывает» эту информацию на экране слева направо. Левая часть экрана — это то, что было под вами несколько секунд/минут назад. Правая часть экрана — это то, что под вами прямо сейчас. Таким образом, вы видите не моментальный снимок, а историю того, что вы проплыли. Почему рыба отображается в виде дуг? Это самый частый вопрос. Дуга — это не форма рыбы, а артефакт ее движения через конус излучения датчика. Лодка движется. Конус датчика узкий. Рыба заплывает в край конуса — эхолот видит ее слабо и рисует тонкую линию. Рыба оказывается прямо под датчиком (в центре конуса) — сигнал от нее самый сильный, эхолот рисует самую толстую и верхнюю точку «дуги». Рыба уплывает из конуса — сигнал снова слабеет, и эхолот рисует нисходящую линию. Чем медленнее движется лодка и чем крупнее рыба, тем более полной и красивой получится дуга. Если рыба стоит на месте, а вы плывете над ней, вы получите идеальную симметричную дугу.

Вопрос: За что отвечает настройка "Положение датчика" (функция Кия)?

Ответ: Проще говоря, это коррекция глубины, которая учитывает расстояние от датчика эхолота до нижней точки поверхности (льда, лодки, кораблика и тд.). Для чего это нужно? Без этой функции эхолот показывает глубину от датчика до дна. Если ваш датчик находится в воде (подо льдом), то он будет отображать глубину от датчика до дна, не учитывая ту глубину, на которой ваш датчик находится в воде. Пример: Глубина по эхолоту: 1.2 м. Датчик погружен на 0.2 м. (толщина льда 0.2 м.), значит устанавливаем смещение кия на 0.2 м. Реальная глубина под килем = $1.2 + 0.2 = 1,4$ м. Вы видите не «глубину под датчиком», а истинную глубину. Это важно для точного позиционирования над бровками и ямами.

Вопрос: Для чего нужна настройка "Частота обновления"?

Ответ: Если коротко: она синхронизирует скорость обновления картинки на экране со скоростью движения датчика. Главная цель — добиться того, чтобы объекты на экране (особенно рыба) отображались в правильном масштабе и без искажений. Скорость прокрутки графика должна

примерно равняться скорости движения лодки/прикормочного кораблика. Вы движетесь на медленной скорости (~2-3 км/ч) → Ставьте низкую скорость прокрутки (например, 30-40%). Почему? Если поставить высокую скорость, то за время, пока лодка/кораблик медленно проплывает над рыбой, на экране успеет пройти много "пустых" кадров. Вы движетесь быстро (от 15 км/ч) → Ставьте скорость прокрутки на максимум. Стоите на месте → Ставьте минимальную скорость прокрутки (10-20%). Почему? Вы никуда не движетесь. Эхолот сканирует одно и то же место. Если скорость прокрутки высокая, вы будете видеть много одинаковых, накладывающихся друг на друга сигналов, что создаст на экране "кашу". Низкая скорость будет медленно и четко отрисовывать изменения в одной колонке. Это индивидуальная настройка, и каждый пользователь выбирает для себя оптимальный вариант.

Вопрос: Нужно ли каждый раз делать сопряжение беспроводного датчика шара (или датчика CWLS) после включения?

Ответ: Нет. Данные о сопряжении сохраняются и пересопряжение не требуется. Однако, если вам все

же понадобится сделать пересопряжение, то его можно сделать по инструкции (стр. 16 и стр. 43).

Вопрос: Проводной датчик эхолота имеет 2 луча: узкий и широкий - 200 кГц (20°) и 83 кГц (60°). В чем их разница?

Ответ: Широкий луч — для поиска, узкий — для прицельной работы и анализа. Широкий луч (60°) имеет свои плюсы и минусы: Плюсы: Идеален для поиска: Быстро просканировать большую акваторию и найти, где вообще находится рыба или интересный объект. Показывает общую картину: Хорош для оценки общего рельефа и структуры дна на большой площади. Минусы: Больше помех: На большой площади выше шанс поймать помехи от волн, пузырей и подводного мусора. Теряет фокус на глубине: С увеличением глубины площадь покрытия становится огромной, а сила сигнала, приходящего с краев конуса, — очень слабой. Узкий луч (20°): Плюсы: Высокая детализация: Чётко разделяет близко расположенные объекты. Лучше для больших глубин: На глубине (более 10-15 метров) концентрирует всю энергию сигнала на небольшом участке, поэтому он "пробивает" глубину лучше и дает более четкую картинку. Меньше помех: Малая площадь

сканирования означает меньше постороннего шума. Минусы: Малая зона покрытия: Можно запросто проплыть (если вы на лодке) над косяком рыбы или интересной корягой, если они окажутся чуть в стороне от узкого луча. Не бывает "лучшего" или "худшего" луча. Они взаимодополняющие. Широкий луч — для поиска, узкий — для прицельной работы и анализа. Так же, можно одновременно использовать оба луча, тогда они будут скрывать небольшие минусы друг друга.

Вопрос: Эхолот не показывает рыбу, что делать?

Ответ: 1) Эхолот не приманивает и не создает рыбу. Он всего лишь посылает сигнал и слушает отражение. Если сигналу не от чего отразиться (потому что рыбы нет), то и на экране будет пусто. Убедитесь, что в данном участке водоема есть рыба. 2) Снимите защитную пленку со сканирующей части датчика, так его чувствительность увеличится. 3) Подберите оптимальные настройки для данного водоема (чувствительность, диапазон глубины и тд). Если ни один из вариантов не помог, обратитесь за помощью в нашу службу поддержки.

INSTRUCTIONS IN ENGLISH

Overview

This amazing product is especially designed for amateur and professional fishermen alike to find the location of fish, depth and bottom contour of water.

The unit can be used in oceans, rivers or lakes and is fantastic for detecting schools of fish in any particular area.

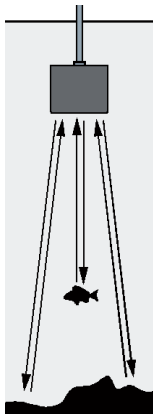
Using amazing and innovative technology, this fish finder is the ideal tool to bring the fish to you!

How Sonar Works

Sonar technology is based on sound waves.

The system uses sonar to locate and define structure, bottom contour and composition, as well depth directly below the transducer.

The transducer sends a sound wave signal and determines distance by measuring the time between the transmission of the sound wave and when the sound wave is reflected off an object; then it uses the reflected signal to interpret location, size, and composition of an object.



Attention!

For accurate scanning of a reservoir, as well as determining the density of the bottom, our echo sounder uses sonar more powerful than that of its closest competitors, therefore, at shallow depths and in reservoirs with elastic walls (for example, with w / w slabs on the bottom, concrete channels), sonar "flashes" are possible. And therefore, unlike competitors, we have the ability to select the exact sensitivity parameters in the range from 0 to 100% in increments of 1%. At depths from 0.5 m to 1.5 m, it is recommended to select manual sensitivity settings of 40% or less (individually for different conditions), turn off depth control, and turn on noise reduction. If the bottom is soft and muddy, it is difficult for sonar to determine the boundary between water and a solid base, since a powerful sensor can shine through a muddy base to a depth of up to 3 meters. In this case, it is necessary to set the manual depth selection mode to 2 meters, and the bottom boundary can be determined by the color gradient when drawing.

Do colors represent any information?

The colors indicate the density of the bottom: yellow - hard, red - medium, blue - soft.

How to distinguish between the grass or the flatness of the bottom?

It is possible to distinguish between a solid bottom and less dense ones - sediments (solid particles carried by a water stream), or grass. The yellow color is the hardest density of the bottom, for example, crushed stone, but not the earth, the earth is displayed in red, and the blue color is a softer density of the bottom, either vegetation (kushir, accumulation of algae), or silt, depending on the height of the sediment density

TECHNICAL SPECIFICATIONS

AMAZIN FF777-Pro Main Unit:

Parameter:	Meaning:
Bottom scan sonar, once per second	15
Operating mode	Wireless
Wireless range with ball sensor, meters	150
Frequency of operation sonar	125 kHz
Noise reduction levels (off, small, medium, large)	4
Water resistance solid	IP67
Operating time of the main unit without recharging, hours	15
Main unit battery	3000 mAh
The operating frequency of communication of the main unit with the wireless sensor, GHz	2.4
Determining the size of fish (large, medium, small)	3
Operating temperature	From -25 to +70°C
Diagonal of the screen, mm	61,1
Screen resolution, pixels	V320xH240

FF777-DUAL main unit:

Parameter:	Meaning:
Bottom scan sonar, once per second	15
Operating mode	wired/wireless
Frequency of operation sonar	83 kHz, 200, 125 kHz
Wireless range with ball sensor, meters	120
Noise reduction levels (off, small, medium, large)	4
Water resistance solid	IP67
Operating time of the main unit without recharging, hours	15
Main unit battery	3000 mAh
The operating frequency of communication of the main unit with the wireless sensor, GHz	2.4
Determining the size of fish (large, medium, small)	3
Operating temperature	From -25 to +70°C
Diagonal of the screen, mm	61,1
Screen resolution, pixels	V320xH240

Wireless ball sensor:

Parameter:	Meaning:
Communication range of the sensor with the AMAZIN FF777-PRO , meters	150
Communication range of the sensor with the AMAZIN FF777-DUAL , meters	120
The operating frequency of communication of the main unit with the wireless sensor, GHz	2.4
Sensor operating frequency, kHz	125
Sonar angle, degrees	90
Scanning depth, meters	0,6-45
Operating temperature	From -25 to +70°C

Wireless CWLS sensor:

Parameter:	Meaning:
Communication range of the sensor with the AMAZIN FF777-PRO , meters,	300
The operating frequency of communication of the main unit with the wireless sensor, GHz	2.4
Sensor operating frequency, kHz	125
Sonar angle, degrees	90
Scanning depth, meters	0,6-45
Operating temperature	From -25 to +70°C
Supply voltage, V	12
It is installed in a fishing boat	Yes

Wired sensor:

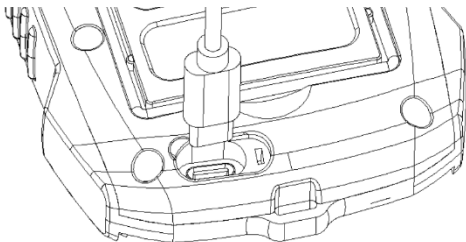
Parameter:	Meaning:
Silicone wire, meters	3
Sonar angle, degrees	60,20
Scanning depth, meters	0,6-100
Operating temperature	From -25 to +70°C
Operating modes, kHz	83; 200; 83/200

MAIN FEATURES

- Bright transfective anti-glare backlit LCD display (512 colors); easy to read in the sun.
- Professional mode with the display of objects - arcs, allows you to accurately determine the parameters of the object.
- Multi-channel communication (13 channels) with the sensor, allows multiple devices to work simultaneously without interfering with each other.
- The ability to disable the display of data on the main screen.
 - Communication level display.
 - The ability to change the channel.
 - Advanced new generation processor, allows you to instantly process the information received from the sensor.
 - Zoom mode with picture-in-picture function, bottom auto-tracking and smart zoom.

- Convenient stand for the main unit.
- The flasher.
- Depth scale with automatic and manual mode.
- Screenshot of the screen, allows you to study the picture in more detail at any time.
- Choose the color theme of the screen to adapt the picture to any conditions.
- The keel offset function allows depth correction.
- Adjust the purity of the relief surface, for more accurate determination.
- Rubberized echo sounder body with positive buoyancy.
- Measurement of water temperature.
- Adjust the transparency of the menu for easier display.
- * Determination of depth, fish detection and its size.
- Selecting the battery voltage at which the echo sounder signals a low battery.
- Fish alarm and shallow water alarm.
- Built-in lithium battery in the unit and sensor.
- Adjust the volume of audio signals.
- Automatic activation of wireless sonar in case of contact with water.
- Adjust the speed of the graph.
- Charging the main unit and the sensor via USB.
- Multilingual menu: English, Russian, French, Chinese, Japanese, Finnish, Polish, German, Italian, Spanish, Dutch, Korean, Swedish, Greek, Danish, Czech, Portuguese.

Charging the Unit



When you use the fish finder for the first time, you need to charge the unit before using:

1. When charging the main unit, The charging interface appears for 3 seconds after pressing the POWER key to indicate the unit is charging; press the power key when the unit is not on charging to view the current 3 second power condition, Press the POWER key when the unit is not on charging.

2. When charging the unit is successful, the battery condition of the unit displays as a flash and when the unit is not on charging the battery condition of the unit is displayed as a battery icon graphic

PAIRING A WIRELESS SENSOR AND CHANGING THE COMMUNICATION CHANNEL

When using the wireless sensor for the first time, it is necessary to link the echo sounder and the sensor.

Also, to avoid interference from any other 2.4GHz radio source, including a wireless echo sounder, you can change the communication channel yourself (13 channels in total) in accordance with the instructions below.:

1. Before pairing, please make sure that the echo sounder and sensor are turned off!

2. Press and hold the menu and power keys until the channel selection menu appears.

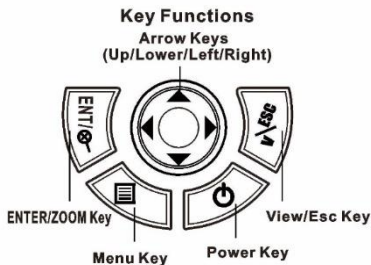
3. Press the Up and Down keys to select the channel farthest from the current interfering channel, the channel number is displayed in red.

4. Press the Enter key to start pairing, after which the channel number will turn green.

5. Turn on the wireless sensor, (to turn on the sensor ball, place it in the water) the receiver will show that the pairing is successful, and turn off.

6. Press and hold the on/off key of the echo sounder to turn on the echo sounder in normal mode.

KEY FUNCTIONS



Power key

Press and release Power Key to power the unit On, the Loading Page is displayed first. After a few seconds the unit starts to work.

Loading.....

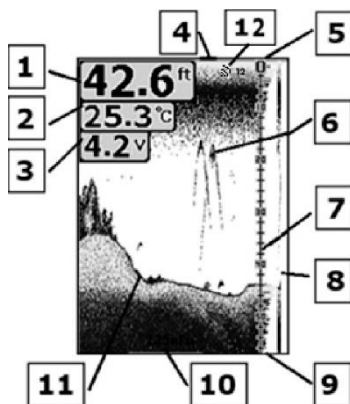
Press and hold Power Key until the Shutdown Page is displayed, release the Power Key to power Off.



Automatic power off feature: The display will shut off automatically when the depth display reads "---" continuously for 5 minutes.

Display

When the unit starts working, you can press the View/Esc Key to switch between different frequencies. (125KHz)



1 Water Depth

2 Water Temperature;

3 Battery Voltage

Readout

4 Surface Clutter

5 Up limited

6 Fish Arches

7 Depth Scale

8 GSG

9 Lower Limit

10 125KHz Mark

11 Bottom Contour

12 Communication level
and communication
channel number.

Sonar Zoom View

When the unit starts working, you can press the Zoom Key to manually enlarge the bottom signal in the main screen(2x). Press it again, and screen will return to the normal operation.

In the Sonar Zoom View, the display is split to show the full range view on the right and the zoomed view on the left.

The full range view on the right also contains the Zoom Preview Box that shows what part of the full range view is shown in zoom view on the left; the Zoom Preview Box tracks the bottom in the full range view.

Manual Zoom

When the "Depth Range" is set manually, then press the Zoom Key to enlarge the signal in the main screen. Press the Down or Up Key to manually adjust the Zoom Preview Box changes up or down.

Auto Zoom

When the "Depth Range" is set to "Auto", then press the Zoom Key, the Zoom Preview Box is automatically adjusted to keep the area above and below the bottom on the display. At this time you cannot manually adjust the Zoom Preview Box.

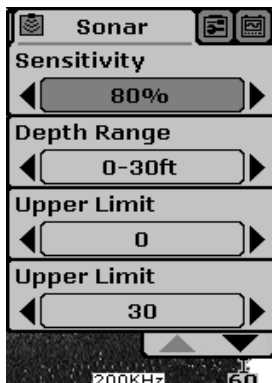
Stop Chart

When the unit starts working, you can press the Power Key to stop the screen chart in the main screen, and press the Power Key again and the screen chart will be recovered.

ACCESSING MENU FEATURES

The Menu Key is used to access the menu system. When you press the Menu Key once, the menu system immediately appears on the display.

The menu system has 3 tabs: "Sonar", "Setup" and "Advance". You can press the Menu Key to switch between different menu tabs. In each menu tab use the Down or Up Key to select a specific menu item, and use the Left or Right Key to change a menu setting, then press the View/Esc Key to return to the top to close menu system.



Sonar Sensitivity



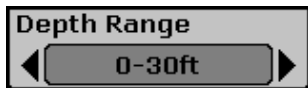
Settings: "Auto", "1%" to "100%"

Sensitivity controls the unit's ability to pick up echoes. If you want to see more detail, try increasing the sensitivity, a little at a time. There are situations when too much clutter appears on the screen. Decreasing the sensitivity can reduce the clutter and show the

strongest fish echoes if fish are present. As you change the sensitivity setting you can see the difference on the chart as it scrolls.

Select "Auto" to have the unit automatically select the sensitivity according to the different water depths.

Depth Range

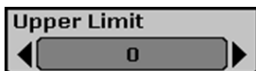
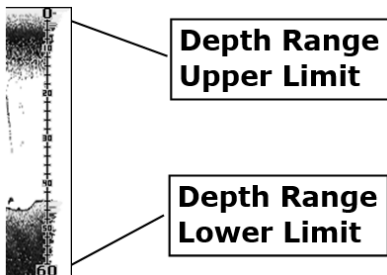


Settings: "Auto", "0-9ft" to "0-240ft" ("0-2m" to "0-80m") Select "Auto" to have the unit automatically select the Depth Range, the bottom signal is automatically placed in the lower half of the screen.

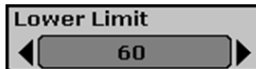
Select specific value to lock the depth range to a specific setting.

NOTE:

In manual operation, if the depth is greater than the depth range setting, the bottom will not be visible on screen. You can select "Auto" to return to automatic operation.

Upper and lower Limit

Settings: "0" to "234"("0" to "70")



Settings: "6" to "120"("2" to "40")

Changing the upper and lower limits gives you far greater control over the depth range. This feature lets you "zoom in" the display in almost unlimited combinations.

Fish Symbols and Depth

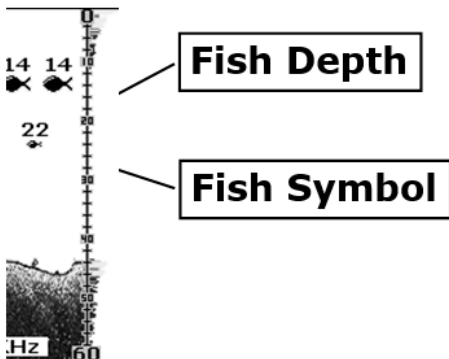


Settings: "On/On", "On/Off", "Off/Off"

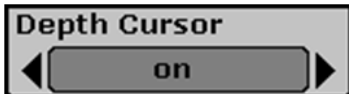
This feature identifies targets that meet certain conditions as fish.

The microcomputer analyzes all echoes and eliminates surface clutter, thermoclines, and other undesirable signals. In most instances, remaining targets are fish. This feature displays fish symbols on the screen in place of the actual fish echoes.

There are several fish symbol sizes. These are used to designate the relative size between targets.



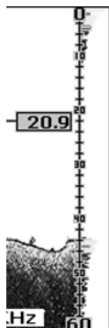
Depth Cursor



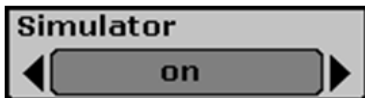
Settings: "On", "Off"

The depth cursor consists of a horizontal line with a digital depth box on the right side. The numbers inside the box show the depth of the cursor.

You can move the cursor to any location on the screen, letting you pinpoint the depth of a target.



Simulator



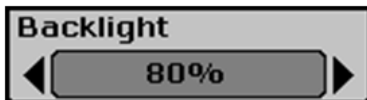
Settings: "On", "Off"

The Simulator is a very powerful tool that simulates on the water operation. Use the Simulator to learn how to use your fish finder before taking your boat on the water.

The Simulator Indicator will visible on screen when Simulator is setting to "On"

SYSTEM SETTINGS

Setup Frontlight (Fishing at Night)



Settings: "Off", "10%" to "100%"

User can switch the Frontlight or adjust the brightness as needed.

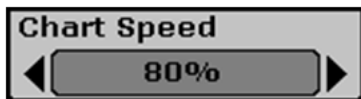
NOTE: Continuous Frontlight operation significantly decreases battery life of Unit.

Units



Settings: "ft/°C", "ft/°F", "m/°C", "m/°F"

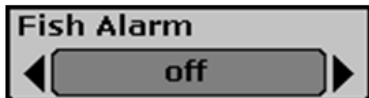
Chart Speed



Settings: "10%" to "100%"

The chart speed is the rate echoes scroll across the screen.

Fish Alarm



Settings: "10%" to "100%"

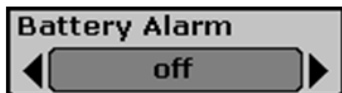
Settings: "Off", "   ", "   ", "  " Select "Off" for no fish alarm, or select one of the following symbols to set the alarm.

Depth Alarm



Settings: "Off", "1ft" to "99ft" ("1M" to "30M") The Depth Alarms sound a tone and the Depth Alarm Indicator will blink when the bottom signal goes shallower than the Depth Alarm's setting.

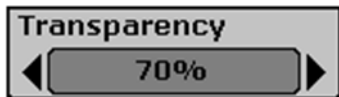
Battery Alarm



Settings: "Off", "3.4V" to "4V"

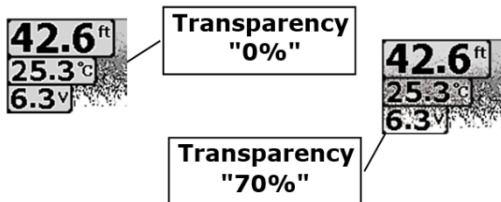
Battery Alarm sounds and the Battery Voltage Readout will blink when the input battery voltage is equal to or less than the menu setting.

Transparency



Settings: "0%" to "70%"

Transparency setting allows you to change the transparency of the dialog boxes so you can see through the dialog box.



Volume

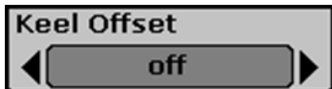


Settings: "High", "Medium", "Low"

Volume setting allows you to adjust the Alarm Volume so that you can select the tone that you can hear best.

ADVANCED SETTINGS

Keel Offset

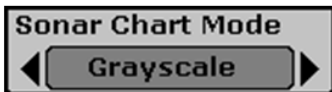


Settings: "Off", "-9ft" to "+9ft" ("-3m" to "+3m")

Keel Offset will adjust the digital depth readout to indicate depth from the waterline or boat's keel.

Enter a positive vertical measurement from the transducer to the waterline to read the depth from the waterline. Enter a negative vertical measurement from the transducer to keel to read the depth from the keel.

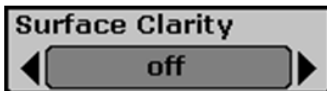
Sonar Chart Mode



Settings: "White Background ", "Blue Background", "Gray Scale"

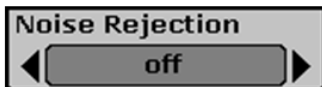
You can change the Sonar Chart Mode to suit your viewing preferences

Surface Clarity



Settings: "Off", "High", "Medium", "Low" Surface Clarity adjusts the filter that removes surface clutter noise caused by algae and aeration. The lower the setting, the more surface clutter will be displayed.

Noise Rejection



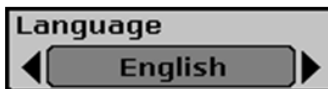
Settings: "Off", "High", "Medium", "Low"

The Noise Rejection system built into the sonar unit that constantly evaluates the effects of boat speed, water conditions and interference.

This automatic feature gives you the best display possible under most conditions.

If you have high noise levels, try using the "High" setting. However, if you are having trouble with noise, we suggest that you take steps to find the interference source and fix it, rather than continually using the unit on the high setting.

Language



Language selects the display language for menus. There are fifteen languages (English, Russian, French, Chinese, Japanese, Finnish, Polish, German, Italian, Spanish, Dutch, Korean, Swedish, Greek, Danish, Czech, Portuguese) in the menu.

FLASHER MODE

Press left and right key to active the Flasher mode when detecting, there are flasher in white and dark for choosing, press left and right key to quit the flasher mode and back to 2D sonar view.



Flasher in white



Flasher in dark

WIRELESS CWLS

Use for bait boat, transmitter and sensor assembled into bait boat.

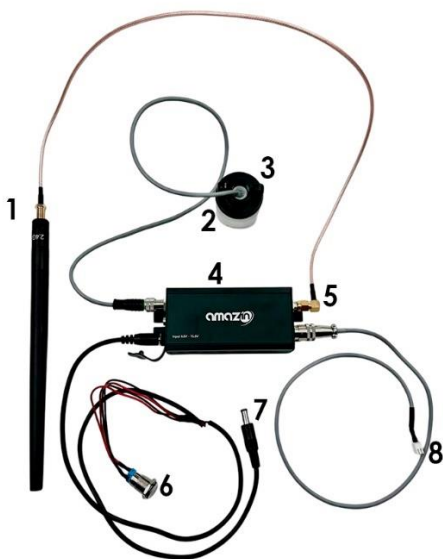
Wireless range 300M

Interference rejection

Input: 6.6V-15.6V



Attention! If possible, the wires for the sensor are placed away from the power wire of bait boat and motor, as this may interfere with the data.



1 – Antenna for installation on a boat
 2 –CWLS sensor
 3 – Nut
 4 – Transmitter
 5 – Wire for antenna connections

6 – Cable with ON\OFF button
 7 – Battery power cable 2S-4S (6.6V – 15.6V)
 8 – Serialport cable for connection to autopilot

Attention! If possible, place the sensor wire away from the power cables of the boat and the motor, as this may interfere with the data. If you have previously purchased an Amazing FF777-PRO-W series echo sounder (with a ball sensor and antenna), then you have the opportunity to connect a CWLS sensor and a transmitter built into the boat. In order for the Amazing FF777-PRO main unit to have a pairing mode with the CWLS sensor, you need to download and install the firmware via a PC.

Installing the firmware in the main echo sounder unit:

1. Scan the QR code to download the firmware

Download the "OTA.bin" on the PC and make sure that the new program is saved correctly on the desktop of the computer.



2. Prepare the charging cable for the main unit that is included in the package and connect it to the computer. Then open the cover of the charging port of the main unit

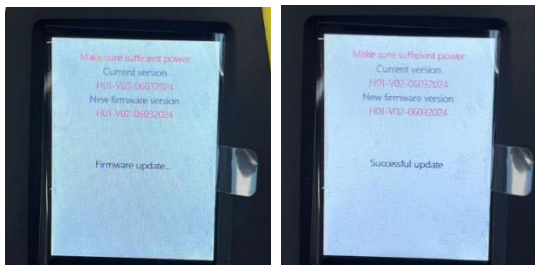


3. Press the "top" button on the main unit and connect the charging cable to the main unit. The following information will be displayed on the main device screen:



**Charge the main unit
before upgrading**

4. After you connect the charging cable to the main unit, a new folder will appear on the computer, copy (transfer) the file (OTA.bin) to this new folder.
5. Disconnect the USB cable and wait, a message will appear on the main unit



Pairing with the CWLS sensor:

1. Prepare the transmitter with the connected CWLS sensor cable and a cable with 2 outputs for battery power and power on/off button;
2. Make sure that the main unit and the transmitter are turned off before pairing.;
3. Press and hold the 2 lower buttons simultaneously until the screen displays a selection of the sensor and the communication channel for pairing;
4. Use the buttons to select the CWLS sensor (right/left arrows). The up/down arrows select the communication channel from 1 to 13. Channel 13 is set by default. You can change the channel while the echo sounder is operating in real conditions.;

5. After selecting the sensor and the communication channel, press the Enter key to start pairing;
6. The message "Pairing" with the CWLS sensor and the communication channel will appear on the screen.;
7. Next, you need to turn on the transmitter with the power button (the red light on the button and the transmitter will light up), and the CWLS sensor will start making clicks.;
8. Upon successful pairing, the message "Pairing completed" will appear on the screen and the main unit will turn off.;
9. Turn on the main unit and the transmitter voltage will appear on the screen;
10. Congratulations! You have successfully installed the firmware and paired it with the CWLS sensor.

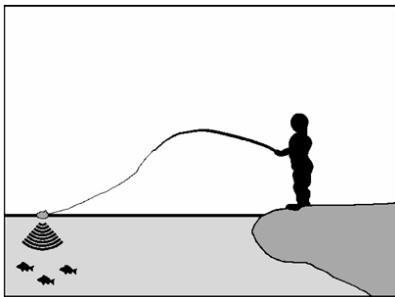
Now you can use sensors for different fishing conditions: for example, a ball sensor for casting a feeder or for winter fishing in a hole (with an ice thickness of up to 20 cm), and the CWLS sensor will be installed in your summer fishing boat, and through pairing according to the above instructions, you can choose which sensor to use.

WIRELESS SONAR SENSOR

How to Use the Wireless Sonar Sensor

Using the Wireless Sonar Sensor is very easy for user.

Just simply attach the Wireless Sonar Sensor to the end of your fishing line and cast it into the water as you would a normal float or lure.



NOTE:

The bottom of the Wireless Sonar Sensor should not be handled during sonar operation as this may cause physical discomfort and may result in personal injury in the form of tissue damage. Handle the Wireless Sonar Sensor only by the antenna tower when it has been in the water.

Charging the Wireless Sonar Sensor

When you first use the Wireless Sonar Sensor you will need to charge the Wireless Sonar Sensor.

1, Align the plug of the charge cable with the pins on the bottom of the Wireless Sonar Sensor per the following picture.



2, Align the USB plug of the charge cable with the USB socket of the power supply device (computer, adapter, etc.)

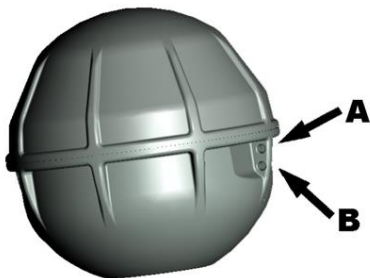
3, When charging starts the light inside the unit remains flashing. If the battery is full, the indicator will remain lit.

Attaching the Wireless Sonar Sensor

The line coming from your reel can be tied off to the front hole in the Wireless Sonar Sensor.

If you also wish to use the Wireless Sonar Sensor as a conventional float, use the second hole to attach your hook using a lighter weight line.

A snag will break the lighter line if you have to break free. Slip line techniques are not recommended because of the higher risk of losing the Wireless Sonar Sensor.



- A. Use a heavy line, standard knots, and tackle such as a swivel.
- B. The second hole is for using the Wireless Sonar Sensor as a float. Connect a lighter weight hook line to this hole.

Start Works Wireless Sonar Sensor

The Wireless Sonar Sensor will turn on its Sonar Transmitter/Receiver automatically when it is immersed in water.

Once immersed, the Wireless Sonar Sensor will begin transmitting the sonar information via radio frequency (RF) to the Fish Finder Display.

When you have powered on the Fish Finder Display and have cast the Wireless Sonar Sensor into the water, the water depth data

of the bottom and possible fish locations will be shown on the screen if fish are sensed.

NOTE:

The Wireless Fish Finder is a line-of-sight wireless product. If objects are placed between the Wireless Sonar Sensor and the Fish Finder Display, the reception may be lost.

Check the buoyant balance between the Wireless Sonar Sensor and your tackle; over 4.5g will submerge the Wireless Sonar Sensor, causing signal loss.

Reeling the Wireless Sonar Sensor too fast can cause loss of signal and the screen will freeze.

The Wireless Fish Finder may not obtain its maximum RF distance of 100 meters unless the water is smooth. Waves or chop may reduce the RF range significantly.

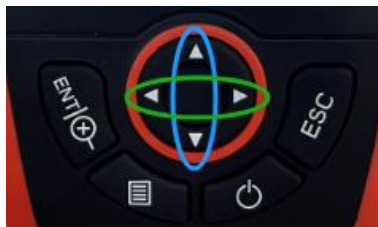
After using the Wireless Sonar Sensor in salt water wipe the affected surfaces with a cloth dampened with fresh water.

Do not place the Wireless Sonar Sensor in a wet area or on a metal surface when not in use as this will turn on the Wireless Sonar Sensor and shorten its usable life. Store the Wireless Sonar Sensor in a dry area when not in use to conserve power.

IMPORTANT NOTE (PAIRING)

In order to avoid the interference from the other wireless fish finder or the receiver (main unit) doesn't receive transmitter (transducer) signal, you can pair the channel between the receiver and transmitter by yourself according to steps as below:

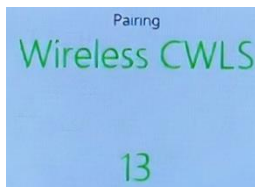
1. Before pairing the channel between the receiver and the transmitter, please make sure that the receiver and the transmitter are turned off.
2. Please make sure the receiver must be under power off, press and hold the Menu and On/Off key to enter pairing interface
3. Press left and right key to select device model, and up and down key to select a channel that far away from the current channel, the number of the channel is in red.



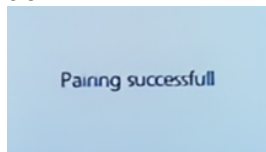
Press left/right keys to select the device model
Wireless CWLS
 Press up/down to select a channel

13

4. Press Enter key to start pairing, then the number of the channel turns green.



5. Electrify the transmitter, the receiver shows pairing successful and turns off.



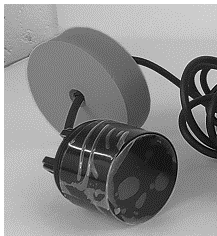
6. Press and hold the receiver On/Off key to start up to work normally. If you failed to reset code the first time, then you need to redo it according to the steps as above

WIRED SENSOR

Compatible with the main unit: AMAZIN FF777-DUAL

Main Features:

- Winter fishing and fishing from a boat.
- Boat mount complete with sensor.
- A winter fishing float complete with a sensor.
- Frost-resistant silicone wire.
- 2 beams.
- * Three operating modes 83kHz, 200kHz, 83/200kHz
- The wire is 3 meters.



Model: AMAZIN FF777-DUAL has the ability to connect a two-beam wired sensor with increased resistance to frost, the wire is 3 meters long, which also allows it to be used from a boat, 2 beams allow you to accurately determine the position of fish, and a narrow beam allows you to detect fish under the ice. The wired sensor operation mode is activated automatically when the sensor is connected to the main unit. To change the operating mode 83kHz, 200kHz, 83/200kHz, press the ESC button.

Answers to Frequently Asked Questions

Question: How does the flasher function work?

Answer: The main task of the flasher is to show in real time the position of your lure and fish directly under the ice hole. It is your "underwater eye," which works with minimal delay.

Main purposes:

- **Lure control:** You see at what depth your jig or nymph is located.
- **Fish detection:** You see how fish approach the lure, how they react to the movement.
- **Fish reaction analysis:** You can change the lure action during the fish approach and see what it likes more.
- **Studying the bottom relief:** You clearly see depth changes, bottom structure (silt, sand, rocks), and presence of vegetation.

Principle of operation:
A "beam" moves in a circle and displays information about depth.

Depth is measured from the center to the edge. The center is the surface (0 meters), the edge of the circle is the bottom. When the beam passes a certain sector, it "illuminates" the objects that the sensor currently sees:

- Your lure is displayed as a wide stripe at the depth where it is located.
- Fish are displayed as a thicker or colored mark.
- The bottom is displayed as a wide stripe in the outermost ring.

Key advantage: Information updates almost instantly, without delays. You see what is happening right now.

Question: How to use the flasher mode in practice?

Answer: Let us imagine a couple of situations.

Situation 1: You are playing a jig at a depth of 7 meters. You see a thin mark rising from the bottom (stripe at 8 m) and stopping 20 cm from your lure. You make a sharper twitch — and the fish mark catches up to your lure. Bite!

Situation 2: You see that the fish is higher, at 5 meters, and your lure is at 7. You quickly reel in, raising the lure to the 5-meter level, and start playing there.

Question: What is the professional mode (arc mode) for?

Answer: The main task of this mode is to show not just the presence of an object, but its shape, location, and movement

relative to the sensor over an extended section of the path. This allows you to:

- Distinguish fish from underwater debris (logs, weeds).
- See the bottom relief and its structure in detail.
- Find promising spots where fish like to stay.
- Analyze fish activity (whether it is near the bottom or actively moving in the water column).

How it works:

The fishfinder continuously scans the bottom and water below and "lays out" this information on the screen from left to right.

- Left part of the screen — what was under you a few seconds/minutes ago.
- Right part of the screen — what is under you right now.

Thus, you see not an instant snapshot, but the history of what you have passed.

Why is fish displayed as arcs? This is the most frequent question.

An arc is not the shape of the fish, but an artifact of its movement through the sensor's cone.

- The boat moves. The sensor cone is narrow.
- Fish enters the edge of the cone — the fishfinder sees it weakly and draws a thin line.
- Fish is directly under the sensor (center of the cone) — the signal from it is strongest, the fishfinder draws the thickest and top point of the "arc."
- Fish leaves the cone — the signal weakens, and the fishfinder draws the descending line.

The slower the boat moves and the larger the fish, the fuller and more beautiful the arc will be. If the fish stands still and you move above it, you get a perfectly symmetrical arc.

Question: What does the "Sensor position" setting (Keel function) do?

Answer: Simply put, this is a depth correction that takes into account the distance from the fishfinder sensor to the bottom of the surface (ice, boat, bait boat, etc.).

Why is this needed? Without this function, the fishfinder shows the depth from the sensor to the bottom. If your sensor is in the water (under ice), it will show depth from the sensor to the bottom, without considering the depth at which your sensor is in the water.

Example: Fishfinder depth: 1.2 m. Sensor submerged by 0.2 m (ice thickness 0.2 m), then set keel offset to 0.2 m. Real depth under keel = $1.2 + 0.2 = 1.4$ m. You see not the "depth under the sensor," but the true depth. This is important for precise positioning over drop-offs and holes.

Question: What is the "Update rate" setting for?

Answer: In short: it synchronizes the screen refresh speed with the sensor movement speed.

Main goal: To ensure objects on the screen (especially fish) are displayed at the correct scale and without distortion.

- Moving slowly ($\sim 2\text{--}3$ km/h) $\rightarrow$ set low scroll speed (30–40%).
- Why? If set too high, while the boat/bait boat slowly passes over the fish, many "empty" frames will scroll on the screen.
- Moving fast (15 km/h and above) $\rightarrow$ set scroll speed to maximum.
- Stationary $\rightarrow$ set minimum scroll speed (10–20%).
- Why? You are not moving. The fishfinder scans the same place. High scroll speed will show many

overlapping signals, creating "screen clutter." Low speed will slowly and clearly draw changes in one column.

This is an individual setting, and each user chooses the optimal option for themselves.

Question: Do I need to pair the wireless ball sensor (or CWLS sensor) every time I turn it on?

Answer: No. Pairing data is saved and re-pairing is not required. However, if needed, re-pairing can be done according to the instructions (pages 16 and 43).

Question: The wired fishfinder sensor has 2 beams: narrow and wide — 200 kHz (20°) and 83 kHz (60°). What is the difference?

Answer: Wide beam — for searching, narrow beam — for targeted work and analysis.

Wide beam (60°):

- Pros: Ideal for searching — quickly scan a large area and find where fish or objects are.
- Shows the overall picture — good for assessing general bottom relief and structure over a large area.

- Cons: More interference — higher chance of picking up noise from waves, bubbles, and debris.
- Loses focus at depth — coverage area becomes huge, signal from cone edges is very weak.

Narrow beam (20°):

- Pros: High detail — clearly separates closely located objects.
- Better for large depths — concentrates all signal energy on a small area, penetrates depth better and gives a clearer picture.
- Less interference — smaller scan area means less noise.
- Cons: Small coverage area — you can easily pass over a school of fish or interesting logs if they are slightly off the narrow beam.

There is no "better" or "worse" beam. They complement each other. Wide beam — for searching, narrow beam — for targeted work and analysis. Both beams can also be used simultaneously, compensating for each other's minor drawbacks.

Question: The fishfinder does not show fish. What to do?

Answer:

1. The fishfinder does not attract or create fish. It only sends a signal and listens for reflection. If there is nothing to reflect from (because there is no fish), the screen will be empty. Make sure there are fish in this area.
2. Remove the protective film from the scanning part of the sensor to increase sensitivity.
3. Choose optimal settings for the given waterbody (sensitivity, depth range, etc.).

If none of the options helps, contact our support service.

ГАРАНТИЙНЫЙ ТАЛОН:

Наименование модели:

Мак адрес эхолота (отображается при включении):

Дата продажи:

ФИО покупателя:

Телефон покупателя:

Бесплатный ремонт изделия с устранением заводских дефектов производится в течение 12 месяцев со дня продажи изделия. Потребителю при соблюдении им инструкций по эксплуатации.

Гарантийный талон действует только в оригинале с отметкой о дате и месте продажи со штампом торгующей организации, подписью продавца и при наличии товарного чека на приобретенное изделие.

Пожалуйста следите за правильностью оформления документов.

Настоящая гарантия не ущемляет законных прав потребителей, предоставленных ему действующим Законодательством РФ «о защите прав потребителей»

С правилами ухода за изделием эксплуатацией, подключением изделия к электросети, пожарной безопасностью и условиям гарантийных обязательств ознакомлен(а). Претензий по комплектности, внешнему виду и состоянию не имею, механические повреждения отсутствуют. Инструкцию производителя на Русском языке получил(а). Информацией по особенностям подключения и функционирования приобретенного оборудования, а также совместимости его с другими устройствами располагаю в полном объеме.

Подпись покупателя

Для получения расширенной
гарантии отсканируйте QR-CODE:



Продавец:

amazon.su/extendwarranty

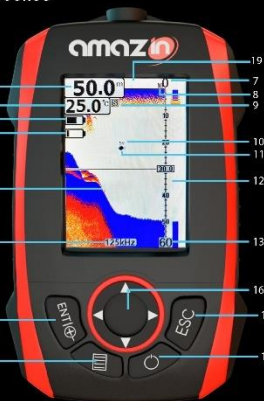
Подпись продавца:

МП

More detailed



Подробнее



1. Water Depth
 2. Water Temp
 3. Receiver Power
 4. Transducer Power
 5. Bottom Contour
 6. Sonar Type
 7. Upper Limit
 8. Signal Channel
 9. Simulator
 10. Fish Depth
 11. Fish Identification
 12. Depth Ruler
 13. Lower Limit
 14. Enter/Zoom Key
 15. Menu Key
 16. Direction
 17. ESC Keyoff/on 1,2,3,4 points
 18. Power Key
 19. Communication quality
1. Глубина
 2. Температура воды
 3. Уровень батареи эхолота
 4. Уровень батареи датчика
 5. Контур дна
 6. Частота сонара
 7. Верхний предел
 8. Канал связи
 9. Режим симуляции
 10. Глубина рыбы
 11. Идентификация Рыб
 12. Шкала глубины
 13. Нижний предел
 14. Клавиша Enter/Zoom
 15. Клавиша Меню
 16. Джойстик
 17. Клавиша ESC/откл. 1,2,3,4 пунктов
 18. Кнопка включения
 19. Качество связи

Main unit type	AMAZIN FF777-PRO		AMAZIN FF777-DUAL			Тип основного блока
Model	777-PRO -W	FF777-PRO-CWLS	777-DUAL-2IN1	777-DUAL-W	777-DUAL-ONE	Модель
Your modification						Ваша модификация
Wireless communication range, m	150	300	120	120	-	Беспроводная связь дальность, метров
Sensor operation frequency	125 kHz	125 kHz	83 kHz, 200 kHz, 125kHz	125 kHz	83 kHz, 200 kHz	Частота работы датчика сканирования
Sonar angle, degrees	90°	90°	60°, 20°, 90°	90°	60°, 20°	Угол сканирования
Possibility of connecting a wired sensor	-	-	+	+	+	Подключение проводного датчика
Type antenna	External/Внешняя	External/Внешняя	Internal/Внутренняя	Internal/Внутренняя	Internal/Внутренняя	Тип антенны

Equioment / Комплектация

Case	+	+	+	+	+	Кейс
Wireless sonar	+	-	+	+	-	Беспроводной датчик
Wired sensor	-	-	+	-	+	Проводной датчик
Built-in sensor - CWLS	-	+	-	-	-	Встраиваемый датчик - CWLS
Antenna	+	+	-	-	-	Антенна



www.amazin.su
 Designed in Russia
 Made in P.R.C.

