

智能无线探鱼器 XF-88 用户手册



产品介绍

非常感谢您选择我公司生产的无线中文点阵式探鱼器！该产品主要是为钓鱼爱好者开发设计的。此产品应用的区域广泛，例如：水库，江河，湖泊，海洋等水域。我们对产品提供完善的保修和维护（人为损坏除外）。具体的保修条款请参考保修单说明。为了让您更熟悉和最大限度的使用该产品，在您使用此产品前，请仔细阅读我们的产品使用手册。在您使用过程中，遇到任何疑问，可以阅读使用手册，参考一下手册里的说明。如果还是解决不了疑问，可以和我们的专业人员联系帮忙解决！

产品全套列表

一套无线中文点阵式探鱼器产品包含以下部分：

- 1) 无线声纳传感器
- 2) 便携式无线接收主机
- 3) 产品说明书，吊绳
- 4) 探头和主机充电线

注意事项

该产品拆卸和维护都必需要有专门的技术人员进行操作。如果产品有以下任何一种情况，将不在保修单保修范围：

- 1) 自己对产品进行拆卸，其它人为的损坏；
- 2) 未成年的小孩，在没有大人的看护下使用传感器；
- 3) 产品主机掉入水中。

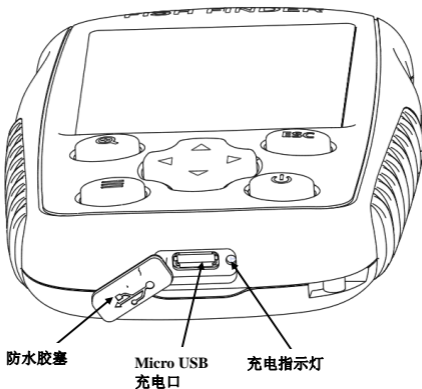
主机和探头充电

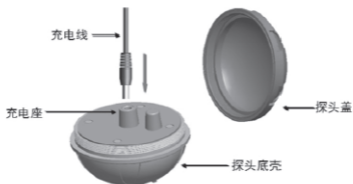
1.充电线有两条，带 MICO USB 的充主机，带 DC 的充探头。USB 端口接直流电源 5V。

2.当电池电量低于 3.2V 时，主机显示屏上的电池指示符号会闪烁。表示探鱼器应停止工作，开始充电（T 表示探头，R 表示主机）。

3.如发现主机或者探头里面有进水，请不要再充电，以免发生不良后果，应尽快发回工厂维修！

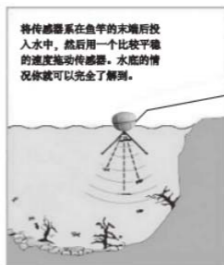
4.充电时，充电指示灯（红色）会亮；电池充满时，指示灯熄灭。探头和主机都是同样的指示。





声纳传感器使用介绍：

探测深度 (米)	探测面积(直径)
0	0
3	7.8
6	15.6
9	23.4
18	46.8
36	93.6
50	130



方法一：将鱼线穿过传感器上的小孔，绑牢后抛杆到钓点进行探测

方法二：配置遥控船使用，用鱼线穿过传感器小孔绑好，然后栓着遥控船，利用遥控船将探头拖在水面漂浮移动，送到钓点进行探测。当传感器入水后会利用水的导电性，把传感器的开关打开，你就可以开始钓鱼了。声纳技术运用到该产品上，传感器将超声波射入水中，主机的中央处理器会通过无线电接收到传感器收集到的信号进行过滤，分析。中央处理器会把分析的结果通过编译后显示到显示屏上。最新的数据在显示屏的最右边，消失在最左边。显示屏中间显示的是

水底构造。水的深度，温度，鱼标志都会显示在显示屏上。

传感器使用注意事项

1. 当传感器工作的时候，不要用手去触摸传感器底部。否则，产品的测试结果会出现错误。甚至会损害到里面的元器件。如果你想把工作中的传感器从水中拿出，你可以抓住传感器外壳的末端将其取出。
2. 我们的产品正常情况是可以长久使用的，但是，在水里由于波浪的起伏，可能冲击传感器，使其撞到暗礁及其它物体，造成传感器的损坏。
3. 由于超声波本身的物理特性，当水深低于 0.8 米时，我们建议不使用该产品。

应用模式

1. 传感器实时扫描模式

探鱼器可以对通过地点的水底情况进行实时扫描。将传感器投入到水中，缓慢的拖着传感器在水面上移动，您将可以从显示屏上看到精确的水底信息（包括水底构造，深度，鱼的位置等）。

2. 传感器定点扫描模式

将传感器投入水中，然后让其固定的浮在水面上。它将会对监控范围的水底进行扫描。水底信息将会自动的在显示屏上显示出来。一旦有鱼进入监控区域，显示屏上将会出现鱼标志。

有关传感器介绍

传感器包括两部分：一部分是声纳部分，另一部分是无线电部分。声纳部分将采集到的信号通过无线电部分编译后发射到主机上的。

1. 电源供给部分：

传感器部分的电源供给是一颗聚合物可充电电池。当电池用完后，您可以自己充电，充电方法，可以参照前面示意图说明。

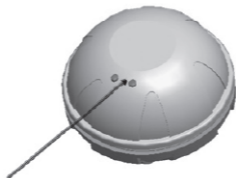
2. 电子开关

传感器底部有两个触点端子，这两个端子就是传感器的开关。当传感器投入水中后，端子就会利用水的导电性将电源导通。当传感器不用时您应当把它放在一个干燥且又绝缘的地方。如果您将传感器放在潮湿或者导电的地方，传感器会自动导通工作。电池将会很快耗尽，并可能出现其它问题。传感器用完后，用水擦干净，晾干。

电子开关工作原理

传感器电子开关的工作原理是利用了水的导电性。工作过程如下：

1. 当传感器投入水中，一旦两颗五金端子接触到水面，传感器开关打开，开始工作。
2. 当传感器从水中取出，您可以将传感器上的水擦干，电子开关关闭，传感器停止工作。



电子开关的两个端子

传感器的维护和存放

1. 当您用完后，不要把传感器放在潮湿的地方。如果放在潮湿的地方会导致很多不良的后果发生（电池很快耗尽，功能丧失等）。另外，不要将传感器放在金属板上。
2. 您应该将传感器放在一个干燥且绝缘的地方。
3. 存放前，把水擦干。

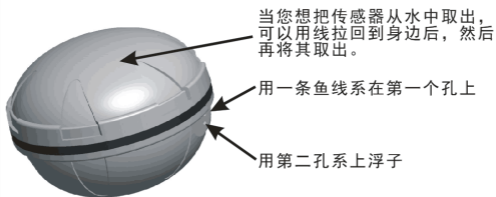
传感器使用技巧

传感器前端有两个系鱼线的孔。如果你想采取定点扫描的模式，将鱼钩系在第二个孔上。然而，采用这种方法，拉回来的时候如果遇到障碍物，很容易把鱼线拉断。采用这种方法一定要缓慢的将传感器拉回来，不能用力过猛。不要经常收回鱼线，如果鱼线断了传感器容易丢失。另外，您最好让传感器在您肉眼范围内，并且在第一个孔上系上另外一条鱼线。

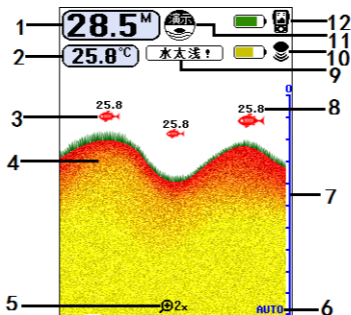
将鱼钩系在传感器的第二孔上，注意不要挂太重的东西，这样会导致传感器沉入水中。如果传感器沉入水中，信号就会中断。

传感器浮在水面上靠自身的浮力。所有系在传感器上的东西不要超出它本身的浮力。

具体操作，参照下列示意图



显示界面

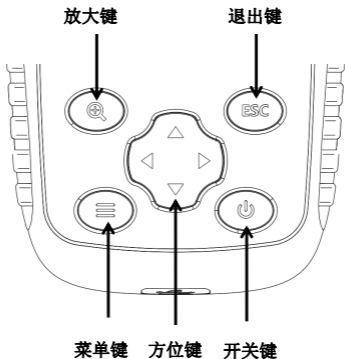


显示界面简介

1.深度显示	7.刻度尺
2.水温显示	8.鱼深度显示
3.鱼图标显示	9.水深报警提示
4.水底轮廓显示	10.探头电量显示
5.放大提示	11.演示模式显示
6.深度范围	12.主机电量显示

菜单键介绍

该产品的按键设计风格简单易操作，您可以非常便捷的完成您所需要的功能设置。



1. 开关键，开启和关闭主机。按下开关机键两秒然后松开，主机开启，正常工作。重新按下开关键三秒后松开，主机关闭。

注意：1) 如想进入演示模式，进入“菜单二”后选择演示模式，再按确认键后即可进入演示模式。

2) 从演示模式进入正常模式，需要进入“菜单二”进行关闭。

2. 放大键，此按键用来放大显示的设置。

3. “ESC”退出键，退出菜单或参数设置。

4. 菜单键，是用来选择菜单栏用的，本产品共有两个菜单栏。

5. 方位键，此键主要用于选择菜单和改变参数的数值。

参数设置

1. 灵敏度设置

灵敏度是用来指示超声波信号的敏感程度。该产品有 20 级灵敏度供用户选择。一般情况下，灵敏度越高，信号越强，探到鱼的机率越高。您可以根据自己的需要和实际情况来选择自己需要的灵敏度强度。当遇到水不够深，就应该降低灵敏度。如果灵敏度高，容易出现误判断，降低灵敏度反而可以提高测量的准确性。

操作流程如下：

按下“≡”菜单键，进入“声纳菜单”，通过上下箭头来选择。当“灵敏度”参数被点亮后，就进入了灵敏度调节模式。然后通过左右箭头键来调节“灵敏度”（5~100%）。调节到你需要的灵敏度后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：5%为灵敏度最低，100%为最高。

声纳	设置	高级
灵敏度	◀ 100% ▶	
深度范围	◀ 自动 ▶	
杂讯过滤	◀ 高 ▶	
鱼深度显示	◀ 关 ▶	
鱼图标显示	◀ 开 ▶	

2. 深度范围设置

深度范围设置是用来设置水底显示宽度。例如，当前的水深是 10 米，而深度范围 20 米，水底的显示宽度将是屏幕的 50%。换句话说，就是水底构造曲线在屏幕上的显示宽度。该产品有七个深度范围（3，6，9，18，36，50，AUTO）供用户选择。用户可以根据自己实际所使用的水域深度来进行选择。建议将深度范围设置为大于并最接近实际水深，以便获得最好的探测效果。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入“声纳菜单”，通过上下箭头来选择。当深度范围被点亮后，就进入了深度范围的设置。然后通过左右箭头键来调节深度范围。调节到你需要的深度范围后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：用户可以根据被测水域的实际情况合理选择深度范围。

声纳	设置	高级
单位设置	◀ M/°C ▶	
刷新速度	◀ 100% ▶	
背光灯	◀ 100% ▶	
鱼报警	◀ 关 ▶	
深度报警	◀ 50M ▶	

3. 杂讯过滤设置

杂讯过滤设置是用来设置软件对声纳杂讯的过滤程度。该产品有四个杂讯过滤等级（关，低，中，高）供用户选择。用户可以根据自己实际所使用的水域来进行选择。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入“声纳菜单”，通过上下箭头来选择。当杂讯过滤被点亮后，就进入了杂讯过滤的设置。然后通过左右箭头键来调节杂讯过滤等级。调节到你需要的等级后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：用户可以根据被测水域的实际情况合理选择杂讯过滤等级。

声纳	设置	高级
灵敏度	◀ 100% ▶	
深度范围	◀ 自动 ▶	
杂讯过滤	◀ 低 ▶	
鱼深度显示	◀ 关 ▶	
鱼图标显示	◀ 开 ▶	

4. 鱼深度显示设置

鱼深度设置是指设置探测到鱼后对鱼的深度是否显示的设置（默认鱼图标显示为开）。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入“声纳菜单”。通过上下箭头来选择，当鱼深度显示被点亮后，就进入了鱼深度显示的设置。然后通过左右箭头键来调节鱼深度显示的设置。设置完后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

声纳	设置	高级
灵敏度	◀ 100 % ▶	
深度范围	◀ 自动 ▶	
杂讯过滤	◀ 高 ▶	
鱼深度显示	◀ 关 ▶	
鱼图标显示	◀ 开 ▶	

5. 鱼图标显示设置

鱼图标显示设置是指设置探测到鱼后的鱼图标是否显示的设置。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入“声纳菜单”。通过上下箭头来选择，当鱼图标显示被点亮后，就进入了鱼图标显示的设置。然后通过左右箭头键来调节鱼图标显示的设置。设置完后，按下“ESC”退出

键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：1.当鱼符设置为关时，将不会对采集的鱼情信息进行分析，直接将采集的信息实时显示在显示屏上，由用户自己分析。

2.当鱼符设置为开时，系统将对采集的鱼情信息进行分析处理。将处理后的信息直接用鱼符号显示在显示屏上，当鱼深度显示打开时将鱼所在的深度显示在显示屏上。

声纳	设置	高级
灵敏度	◀ 100 % ▶	
深度范围	◀ 自动 ▶	
杂讯过滤	◀ 高 ▶	
鱼深度显示	◀ 关 ▶	
鱼图标显示	◀ 开 ▶	

6. 测量单位设置

单位设置是指设置产品测量数据的单位。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单。通过上下箭头来选择，当单位设置被点亮后，就进入了单位设置的设置。然后通过左右箭头键来调节深度和温度单位的设置。设置完后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：1.深度单位有米和英尺两种单位供用户选择。

2.温度单位有摄氏度和华氏度两种单位供用户选择。

声纳	设置	高级
单位设置	◀ M/C ▶	
刷新速度	◀ 100% ▶	
背光灯	◀ 100% ▶	
鱼报警	◀ 关 ▶	
深度报警	◀ 50 M ▶	

7. 刷新速度设置

刷新速度是指用来调节显示屏信息更新速度的设置。用户可以根据自己的需要来选择刷新速度。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单。通过上下箭头来选择，当刷新速度被点亮后，进入刷新速度设置。然后通过左右箭头键来调节显示屏的刷新速度。设置完后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：1. 刷新速度有十个等级（10~100%）供用户选择。10%刷新速度最慢，100%最快。

2. 一般情况下，我们建议您把显示的刷新速度调到最大，这样可以及时的更新水底探测到的信息。

声纳	设置	高级
单位设置	◀ M/°C ▶	
刷新速度	◀ 100% ▶	
背光灯	◀ 100% ▶	
鱼报警	◀ 关 ▶	
深度报警	◀ 50 M ▶	

8. 屏幕背光设置

屏幕背光是指显示屏的外部光源。该产品有高亮白色背光灯，背光灯开到最亮时，耗电量会很大。为了延长电池的寿命，请在确定需要时才开到最亮。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单。通过上下箭头来选择。当背光灯参数被点亮后，就进入了背光调节模式。然后通过左右箭头键来调节背光亮度。调节到你需要的背光等级后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：背光灯的亮度 10 级（10%最暗，100%最亮）。

声纳	设置	高级
单位设置	◀ M/°C ▶	
刷新速度	◀ 100% ▶	
背光灯	◀ 100% ▶	
鱼报警	◀ 关 ▶	
深度报警	◀ 50 M ▶	

9. 鱼情报警设置

鱼情报警设置是用来打开和关闭鱼情报警声的设置。当鱼情报警显示为开，传感器探测到鱼时，主机就会发出“滴滴”的报警声；当鱼情报警显示为关，传感器探测到鱼时，主机就不会发出“滴滴”的报警声。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单。通过上下箭头来选择。当鱼报警被点亮后，进入鱼情报警设置。然后通过左右箭头键来打开和关闭鱼情报警。设置完后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：在鱼情报警设置为开时，只有用户打开了鱼符功能，系统才会对检测到的鱼情进行显示。

声纳	设置	高级
单位设置	◀ M/°C ▶	
刷新速度	◀ 100% ▶	
背光灯	◀ 100% ▶	
鱼报警	◀ 关 ▶	
深度报警	◀ 50 M ▶	

10. 深度报警设置

深度报警设置是用户设定一个深度，当测试的深度等于或者小于所设定的深度，蜂鸣器就会发出“滴滴”的报警声，提醒用户注意！您同

样可以通过加大深度报警的深度的方式来退出深度报警模式。如果您不需要此功能，请将深度调为“关”取消深度报警。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单。通过上下箭头来选择，当深度报警被点亮后，进入深度报警设置。然后通过左右箭头来调节深度报警的深度值。设置完后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

备注：1.深度报警主要是为船用，用户可以根据自己的实际需要来进行设置，避免触礁。

2.深度报警还是海钓用户寻找暗礁的好帮手，此功能可以让你找到好的海钓地点。

声纳	设置	高级
单位设置	◀ M/°C ▶	
刷新速度	◀ 100% ▶	
背光灯	◀ 100% ▶	
鱼报警	◀ 关 ▶	
深度报警	◀ 50M ▶	

11. 背景颜色设置

背景颜色设置是用户设定一个背景色，用户根据自己的喜好设置显示的背景颜色（黑色，白色）。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜

单，再按下菜单键，进入高级菜单。通过上下箭头来选择，当背景颜色被点亮后，进入背景颜色设置。然后通过左右箭头来调节背景颜色。设置完后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

声纳	设置	高级
背景颜色	◀ 白色 ▶	
音量设置	◀ 高 ▶	
演示模式	◀ 关 ▶	
语言设置	◀ 简体中文 ▶	
恢复出厂设置	◀ 否 ▶	

12. 音量设置

音量设置是用户设定音量的大小和关闭，用户根据自己的使用环境来设置主机的报警音量，共有四种供选择（关，低，中，高）。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单，再按下菜单键，进入高级菜单。通过上下箭头来选择，当音量设置被点亮后，进入音量设置。然后通过左右箭头来调节音量。设置完后，按下“ESC”退出键，退出参数设置，主机进入工作模式。

声纳	设置	高级
背景颜色	◀ 白色 ▶	
音量设置	◀ 高 ▶	
演示模式	◀ 关 ▶	
语言设置	◀ 简体中文 ▶	
恢复出厂设置	◀ 否 ▶	

13. 演示模式

演示模式功能主要是为了帮助用户在初学使用本产品时，可以进行模拟操作。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单，再按下菜单键，进入高级菜单。通过上下箭头来选择，当演示模式被点亮后，就进入了演示模式设置。然后通过左右箭头来设置打开或关闭。

注意：1.演示模式是为用户学习使用本产品而设计的，所以在演示模式下没有实际的任何功能。

2.产品从演示模式进入正常模式，必须从高级菜单里面去关闭。

3.当产品持续五分钟没有接收到传感器发出的信号（安装不正确，电池低压或者超出探测范围），主机会自动关机。

声纳	设置	高级
背景颜色	◀ 白色 ▶	
音量设置	◀ 高 ▶	
演示模式	◀ 关 ▶	
语言设置	◀ 简体中文 ▶	
恢复出厂设置	◀ 否 ▶	

14. 语言设置

本产品有简体中文和英文两种语言可供选择。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜单，再按下菜单键，进入高级菜单。通过上下箭头来选择，当语言设置被点亮后，就进入了语言设置。然后通过左右箭头来设置。

声纳	设置	高级
背景颜色	◀ 白色 ▶	
音量设置	◀ 高 ▶	
演示模式	◀ 关 ▶	
语言设置	◀ 简体中文 ▶	
恢复出厂设置	◀ 否 ▶	

15. 恢复出厂设置

恢复出厂设置是当用户设置参数异常时，通过恢复出厂设置把参数恢复设置。

操作流程如下：

按下“☰”菜单键，进入声纳菜单，再按下菜单键，进入设置菜

单，再按下菜单键，进入高级菜单。通过上下箭头来选择，当恢复出厂设置被点亮后，就进入了恢复出厂设置，然后通过左右箭头来设置。

声纳	设置	高级
背景颜色	◀ 白色 ▶	
音量设置	◀ 高 ▶	
演示模式	◀ 关 ▶	
语言设置	◀ 简体中文 ▶	
恢复出厂设置	◀ 否 ▶	

常见问题解答

A、无法开机

- 1) 请确认电池是否有充好电，可以先充一下电来试试。
- 2) 请确认环境温度在-10°C (华氏 14 度) 以上。在寒冷环境中使用本产品，务必保证整机工作温度适当。

B、深度示数 “---”

- 1) 请确认水体深度在 0.8 至 50 米范围之间，该深度是指传感器到水底的距离。
- 2) 请确认水面波浪不大，传感器浮于水面，状态平衡。
- 3) 在浅水区，肉眼可见传感器下方有鱼，但屏幕无显示。鉴于声纳的物理特性，距传感器 0.8 米的范围内是声纳的盲区，声纳无法探测到该范围内的信号。所以，我们建议用户不要在游泳池或者小的封闭水域（小桶等）使用该产品。

4) 利用声纳的“穿透”功能进行冰钓和船钓时。深度读数不稳定或者显示为“---”请确认冰面，船体与水面无气泡，隐藏的气泡会导致探鱼器无法正常工作，无法正确获取水深数据。同样由于合成船体和污浊的冰面都夹杂有很微小的气泡，声纳无法穿透合成材料的船体或污浊的冰面。

5) 在进行冰钓时，深度示数显示“---”周边环境温度低于-10°C(华氏14度)时，传感器内部装置将停止声纳脉冲的发射。

C、回波信号断续，深度显示不稳定，无法显示鱼群。

1) 确定传感器垂直向下。

2) 水底植被系统过于繁杂，导致深度读数紊乱。如果确定属于这种原因，建议停止在该区域使用探鱼器。

3) 油污，泥垢等会在传感器表面形成一层薄膜，降低传感器工作效率。此时请清洁传感器表面的污渍。

4) 船舶发动机的电气噪音干扰声纳的工作，遇到这种情况，请重新旋转传感器，使传感器远离船体本身的线缆。

5) 请检查电池电压。电池电压降低会削弱传感器的发射功率，影响探测能力。

6) 检查灵敏度设置，尝试将灵敏度设置为高。

7) 传感器安装位置可能刚好处于船舶航行带来的激流处，此时请改变传感器安装位置，避开航行造成的激流。

8) 船速超过8公里/小时会导致这种情况的出现。此时请降低船速。

产品维护

为人让用户更好的利用我们的产品,我们建议您可以参考我们提供的方法进行维护。

1.产品外壳

当您使用完后,且一快布蘸点中性洗涤剂清洗干净产品的外壳(不要去洗显示屏),然后晾干。

2.产品面板

用一块柔软的静电布把面板擦干净。如果需要可以蘸点水或者眼镜水再去擦。如果面板上有污渍粘在上面,不要用外力去刮,这样容易把面板的表面刮花。

3.存放

产品擦干净,晾干后应该存放好。不要将产品存放在潮湿的地方(原因前面已经叙述过);也不能将产品存放在特别高温和低温的地方;以及金属板上。应该将产品放在绝缘,干燥的地方。

4.工作温度

过低的温度亦会对电子器件造成损伤,建议工作环境温度勿低于-10°C(华氏14度)。

产品规格介绍

1.显示部分

显示尺寸:2.6寸

显示分辨率:240*320

背光灯：高亮 LED 背光

2.声纳和调频部分

深度范围：0.8-50 米

无线发射距离：100 米（最佳环境可达 200 米）

声纳频率：120 千赫兹

声纳辐射角度：105 度

无线频率：433 兆赫兹

深度报警：用户可以自行设置

工作温度：-10~60 摄氏度

单位：英制 / 米制可以切换

产品尺寸：120*68*20 毫米

3.电源供给

主机：聚合物电池 3.7V

传感器：聚合物电池 3.7V

