

# NAVY



Metal and Water Finder

## MANUAL DE USUARIO



Manual de usuario de NAVY, el último dispositivo para detectar el paradero de varios tipos de agua subterránea.



Índice .....	página 1
Advertencias importantes .....	página 2
Especificaciones técnicas .....	página 3
Unidad principal .....	página 5
Partes del dispositivo .....	página 6
Configurar y trabajar en el dispositivo .....	página 7
Sistema de localización de largo alcance .....	página 11
Cargando .....	página 20
Notas .....	página 22



Operar en áreas de alto voltaje limitaría los resultados y el rendimiento



Es mejor apagar el móvil mientras usa el dispositivo.



No opere dos dispositivos con el mismo método de búsqueda en el mismo lugar



No lo almacene a alta temperatura o alta humedad.



Desconecte las baterías antes de un almacenamiento prolongado



El operador debe eliminar cualquier metal que pueda afectar el funcionamiento, por ejemplo: anillos, reloj, cinturón ...



Cualquier intento de alterar el dispositivo o realizar un mantenimiento no autorizado anularía la garantía.



Para una mejor resistencia y fiabilidad de potencia. use baterías de alta calidad y de alta resistencia que son para los dispositivos que funcionan con baterías extraíbles



- ❖ El usuario debe practicar antes de iniciar las operaciones de detección y descubrimientos.
- ❖ Almacenar en un lugar fresco y seco 15-40 C 5% -75% de humedad



Leer y comprender  
El manual de usuario  
antes de usar este dispositivo

Buscar:	Buscando agua subterránea
Principio de búsqueda:	Sistema de localización de largo alcance para detectar niveles de energía sobre la ubicación del agua
Procesador operativo:	ARM & MICROCONTLLER PIC18
Tipo de procesamiento:	Procesar los niveles de energía formados alrededor del área de existencia de agua LRL
Máxima profundidad:	500 m
Distancia máxima:	2000 m
Inalámbrico:	si
Sistema de dirección automática:	Sí, a través de punteros y alertas
alertas sonoras:	si
alertas de vibración:	si
Poder:	DOS celdas lithium-ion 3.7v/2000mA
Duración de la batería:	6 Horas laborales
Cargar:	2000mA/9v 3 hours for full chrging
Monitor:	TFT pantalla 3.4 inch65.536 Velocidad de 48MHz CDMA GPU procesamiento de color

Temperatura de almacenamiento:	Desde -15° C to 40° C
Humedad:	%90 Se puede almacenar y trabajar en la tasa de grado de humedad del aire del nivel
Peso:	1.25Kg con el caso
Dimensiones de la unidad:	22x5x4.5cm
Case dimensions:	27x25x9cm

## Unidad adjunta



- 1 Botón de encendido
- 2 Botón de retroceso
- 3 Mover botón
- 4 Botón entrar
- 5 pantalla de visualización

- 6 Antena transceptora
- 7 Apretón
- 8 enchufe del cargador
- 9 Caja de batería

### Unidad principal

Es la unidad encargada de liderar la búsqueda y controlar las unidades adjuntas y procesar los datos extraídos del suelo y mostrarlos en pantalla utilizando los programas y sistemas interactivos más avanzados.



### Antenas transmisoras y receptoras

Dos antenas de radio para transmitir y recibir ondas de retorno del objetivo debido a las ondas transmitidas de alta sensibilidad.



### Apretón

Un asa de movimiento libre permite que el dispositivo gire, con un movimiento axial, con la ventaja de una instalación y desinstalación directa y sencilla.



### Cargador

Cargador eléctrico para recargar la batería del dispositivo

Values: Entrada: 100-240VAC / 50-60Hz / 0.4 amps

Salida: 9 volts AC / 2 amp / 15 Watt.

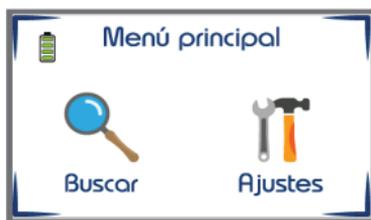


## Configurar y trabajar en la unidad principal

- ❖ Encienda el dispositivo presionando prolongadamente el interruptor de encendido
- ❖ Se mostrará la interfaz de arranque y luego la interfaz de selección de idioma para el primer uso del dispositivo



- ❖ Cuando selecciona el idioma cambiando entre ellos a través del botón mover y selecciona el idioma deseado presionando el botón de confirmación, el dispositivo se mueve a la interfaz principal



- ❖ La interfaz principal tiene dos iconos Buscar Para seleccionar el sistema de búsqueda y la configuración para ajustar la configuración del dispositivo, además de un indicador que indica el nivel de carga de la batería que se encuentra en todas las interfaces, se cambia entre los iconos presionando el botón mover, para confirmar una de las opciones pulsamos el botón de confirmación Enter

- ❖ Cuando seleccionamos el icono de configuración



- ❖ Cuando selecciona el icono de configuración y presiona el botón Intro, tenemos una interfaz .de configuración que nos permite reiniciar el dispositivo  
La interfaz de configuración contiene opciones para ajustar el brillo y el sonido, así como el .idioma del dispositivo

- ❖ Ajuste de brillo: cuando se selecciona en el icono de brillo, el valor del brillo de la pantalla se cambia presionando el botón Enter para cambiar el valor de brillo de acuerdo con diez niveles %100 al %10 de brillo del



- ❖ **Ajuste de volumen:** cuando se selecciona en el ícono de volumen, el volumen se cambia presionando el botón Enter para cambiar el volumen de acuerdo con los cinco niveles de volumen, además del modo silencioso y el modo de vibración, puede apagar el modo de vibración seleccionando el ícono de volumen y luego mantenga presionado el botón Enter



- ❖ **Configuración de idioma:** Al seleccionar el ícono de idioma para cambiar el idioma, presionamos el botón Enter para pasar a la interfaz de idiomas. El dispositivo contiene cuatro idiomas: inglés, turco, español y árabe. El cambio entre estos idiomas se realiza mediante el botón mover. Para confirmar un idioma, haga clic en el botón ENTRAR.



- ❖ Para volver a la interfaz de configuración, presione el botón Atrás

- ❖ Cuando se selecciona el icono de búsqueda y se presiona el botón de confirmación, aparece la interfaz del sistema de búsqueda, donde se realiza la navegación para especificar los parámetros de búsqueda usando el botón de navegación. Inicialmente, el tipo de objetivo a buscar se determina entre los objetivos disponibles (todos los tipos - agua natural - agua mineral - agua salada) pulsando el botón Enter. De la misma forma se determina tanto la distancia como la profundidad. Antes de iniciar la búsqueda, instalamos y equipamos los accesorios del dispositivo



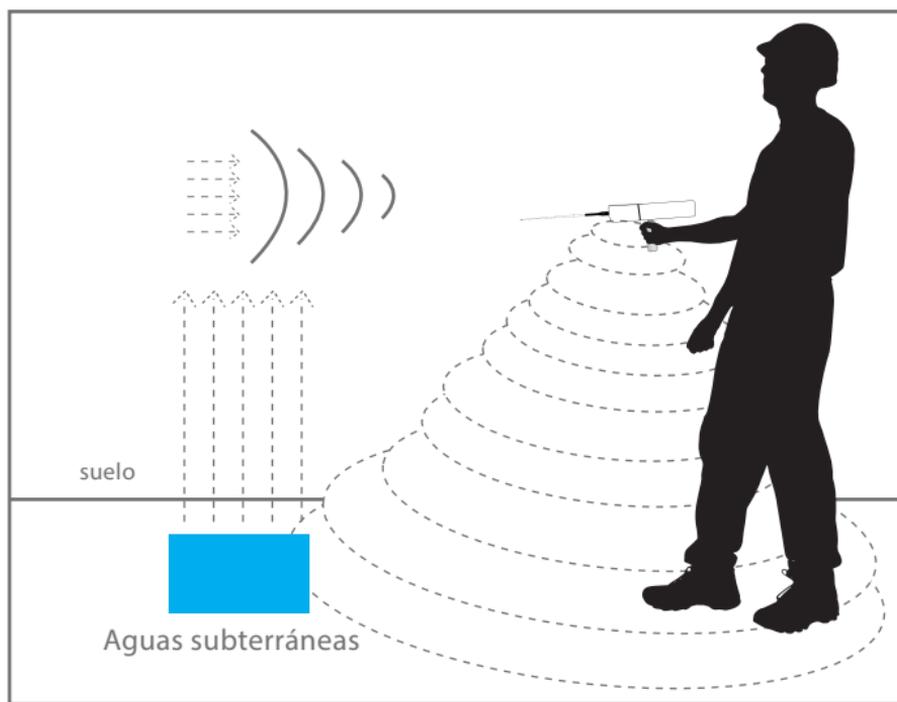
## Sistema de localización de largo alcance



- 1 Conecte la antena de refuerzo de señal a la unidad principal
- 2 Conecte la antena telescópica a la unidad principal
- 3 Conecte la empuñadura a la unidad principal

Este sistema trabaja sobre la tecnología de transmisión y recepción, envía y recibe ondas al mismo tiempo, busca el objetivo según sus tipos enviando una señal con una frecuencia correspondiente a la frecuencia de autoabsorción, que difiere según el tipo de agua. Como las moléculas de agua, según su tipo, absorben (amortiguan) la señal eléctrica, la diferencia en la intensidad de la señal recibida revela la presencia de agua

Este dispositivo se basa en la detección de agua subterránea a través del impacto de las olas fuera de los campos de electricidad estática del dispositivo que se forman alrededor del agua como resultado de su presencia bajo tierra ondas del dispositivo para amplificar el tamaño de estos campos y escalar a la superficie del suelo, lo que ayuda al dispositivo a localizar agua desde largas distancias, lo que ayuda al dispositivo a localizar agua desde largas distancias, el dispositivo amplifica esta señal y dirige la ubicación del objetivo directamente y con precisión al destino a través de los punteros automáticos en la pantalla



## How to work with the search system



- ❖ Después de preparar la unidad principal e instalar los accesorios, la unidad principal debe encenderse, seleccionar el icono de búsqueda y presionar la tecla Enter para que la interfaz de configuración de búsqueda aparezca como se muestra en las imágenes



- ❖ .La interfaz del sistema de búsqueda contiene la configuración de búsqueda que especifica el uso
  - \* Distancia: Distancia de búsqueda en todas las direcciones: (100 m - 250 m - 500 m - 750 m - 1000 m - 1500 m - 2000 m).
  - \* Profundidad: La profundidad del objetivo a buscar: (25 m - 50 m - 100 m - 150 m - 250 m - 350 m - 500 m).



- ❖ Una vez finalizada la selección de la configuración de búsqueda, vamos al icono Iniciar búsqueda haciendo clic en el botón Navegación en la unidad principal, se creará un marco alrededor del icono Iniciar búsqueda

- ❖ Luego presionamos el botón Enter para iniciar el proceso de búsqueda



- ❖ Tenga en cuenta el movimiento de la brújula que indica la dirección del movimiento

- ❖ Cuando el dispositivo detecta un sitio para la presencia de agua subterránea, notaremos que el dispositivo está dirigido hacia esta ruta de la ubicación del agua para iniciar un proceso de seguimiento preciso de la ubicación y ruta del agua, presionamos la tecla MOVE

## ❖ Buen camino

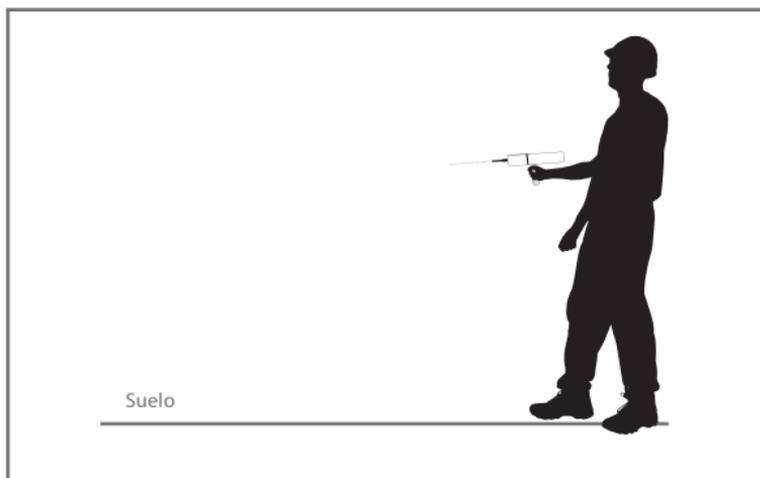


- ❖ Cuando el usuario desplaza el dispositivo hacia la izquierda, la corrección de la ruta de búsqueda .hacia el agua se muestra tomando indicadores correctivos hacia la derecha o hacia la izquierda



- ❖ Puede pausar y reanudar la búsqueda, así como modificar la configuración de búsqueda en el módulo adjunto

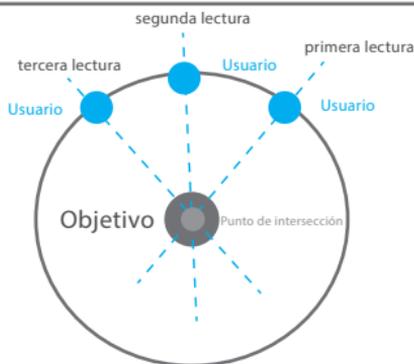
- ❖ El usuario debe llevar la cara a través del asa en posición horizontal con el suelo y ligeramente inclinada hacia el suelo como se muestra en el dibujo



- ❖ Luego estimulamos las ondas y los campos fuera del dispositivo donde movemos el dispositivo con la mano a derecha e izquierda lentamente y luego instalamos la mano que sostiene el dispositivo



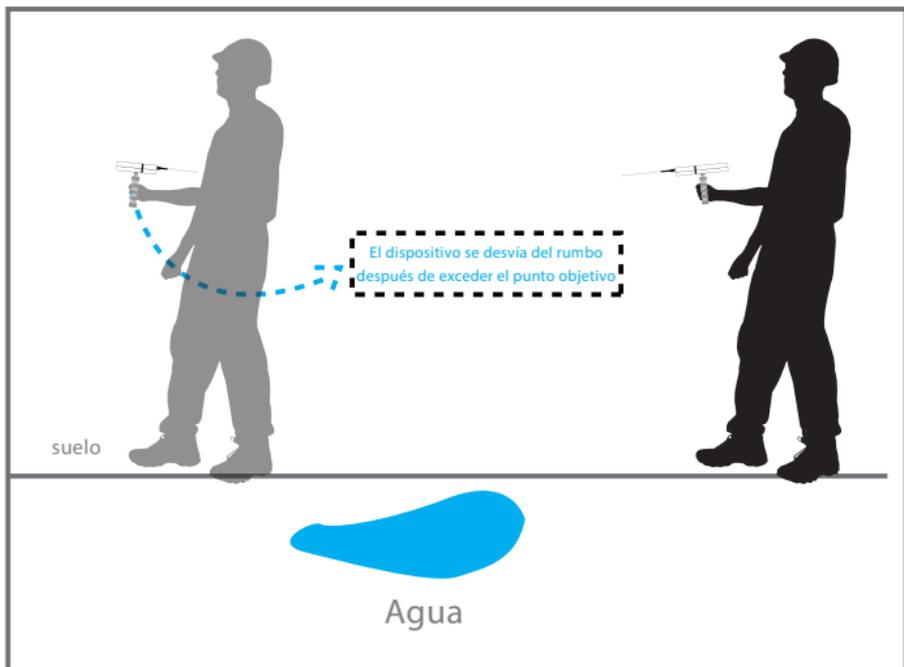
- ❖ Si se encuentra el objetivo, el dispositivo recibirá una lectura y una señal cambiando automáticamente el dispositivo de la ruta normal a la que se encontraba el objetivo. Esta dirección es la dirección de la ubicación del objetivo, y luego el dispositivo se instala en la misma dirección. Escanee la ubicación del objetivo e instálelo presionando nuevamente la tecla (Mover) para notar que el dispositivo se inicia cuando el usuario desvía el dispositivo de la dirección del objetivo y muestra la corrección de la ruta de búsqueda hacia el objetivo tomando indicadores correctivos ya sea izquierda o derecha. Con el lanzamiento de una alerta de voz, eludimos por completo la dirección a la que se dirige el dispositivo, al punto de estacionamiento opuesto para notar el cambio del dispositivo nuevamente y la dirección a la ubicación de destino y disparar la alarma Constantemente  
Presionamos nuevamente la tecla mover para finalizar la instalación luego nos alejamos del primer de lado, y punto de lectura para ubicarnos en otra ubicación alejada del primer punto metros 10 hacemos nuevamente el proceso de estimulación de las ondas del dispositivo, instalamos el dispositivo y espera a leer, en caso de que el objetivo esté seguro volverá a ir al mismo sitio Reinstalamos la lectura presionando la tecla mover y ya hemos confirmado la existencia del objetivo, y es posible hacer este método más de una vez para asegurar la dirección. del objetivo es correcto, tomando más de una lectura del dispositivo desde diferentes puntos, y si notamos teóricamente que todas las lecturas que hicimos se cortan en un punto Es un lugar y un punto objetivo



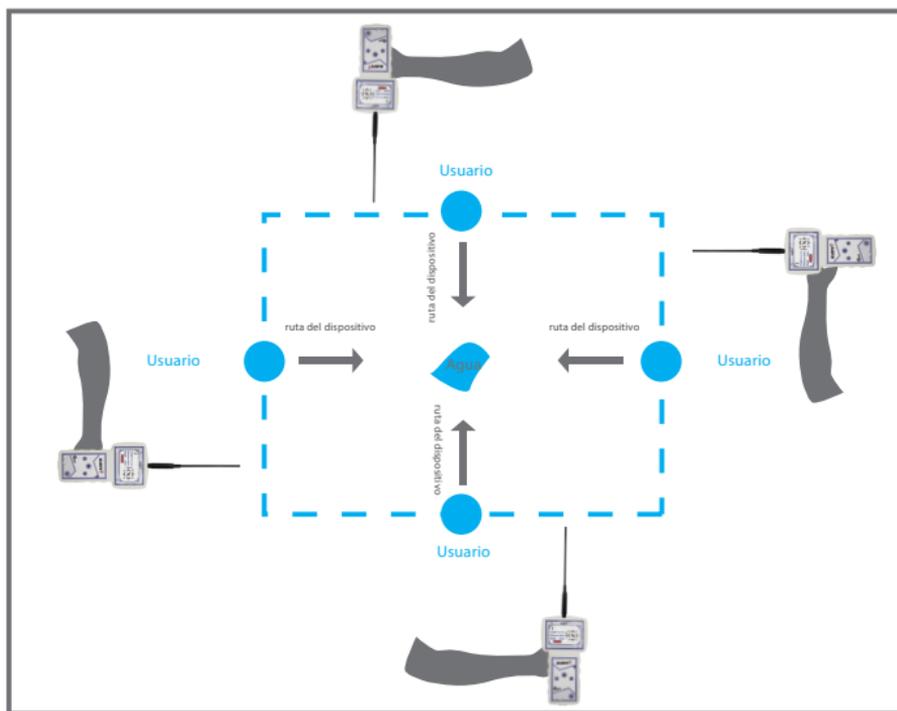
- ❖ El usuario puede conocer y estimar la distancia del objetivo desde el punto de inicio de la búsqueda, y para ello cambiamos el nivel de distancia, y elegimos una distancia de la lista de distancias, por ejemplo, si hubiéramos elegido al comienzo de la distancia de búsqueda de 500 metros reducimos la distancia a 250 metros y luego presionamos la tecla (Enter) nuevamente y el dispositivo comienza a buscar y hacer el paso anterior y en este momento sostenemos el dispositivo y esperamos la lectura si recibimos una lectura del objetivo hemos sabido que el objetivo se aleja del punto de búsqueda distancia de metros También es posible, re-estos ajustes nuevamente y reducir la distancia menos para estimar después 250 del objetivo Mejor, y luego pasamos a una ubicación del sitio objetivo de desafío D

## How to locate water

- ❖ Al principio, el usuario debe apuntar las antenas hacia el suelo ligeramente
- ❖ Luego de confirmar más de una lectura de la dirección de la presencia de agua presionamos el botón mover para instalar el camino objetivo y caminamos en la misma dirección y normal para llevar el dispositivo. Nota durante la cual el dispositivo emitió alertas para indicar que caminar es en la pista derecha hacia el indicador. Es una flecha que indica la dirección de la convolución para volver al camino correcto, hasta llegar al punto donde saltamos el sitio de agua y notaremos que el dispositivo ha cambiado automáticamente de dirección desde su camino natural para volver a la ubicación y el punto del agua, aquí también giramos con el dispositivo a la ubicación de el agua. Oye y caminamos lentamente y cuando estemos directamente sobre el sitio del agua notaremos que el dispositivo comenzará a girar a izquierda y derecha y esto indica que hemos identificado el punto de agua

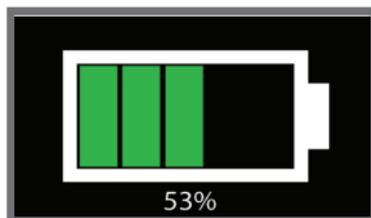
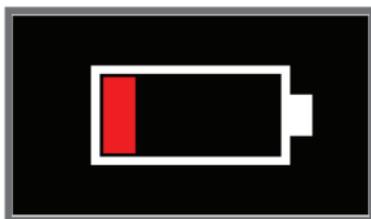


- ❖ Hay otra forma en la que podemos determinar con mayor precisión dónde está ubicado el objetivo, es el proceso de cuadrar el sitio objetivo tomando cuatro lecturas del punto objetivo desde cuatro ángulos Cuadrados a tres metros del sitio objetivo, notaremos el punto de intersección de las cuatro lecturas Teóricamente, será el punto medio del objetivo

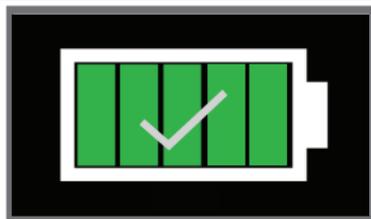


El usuario puede conocer la profundidad aproximada del objetivo volviendo al menú principal y configurando nuevamente la configuración de búsqueda y cambiando el nivel de profundidad a través de la lista de metros reducimos el nivel 100 profundidad, es decir, por ejemplo, si la profundidad que se seleccionó primero 20 metros e ingresamos la información, y de distancia Acerca de la ubicación del objetivo 250 de profundidad a metros y sostenga el dispositivo y espere leer la ubicación del objetivo, si hay una lectura del sitio de destino metros, y hacemos este proceso para reducir el nivel de 100 aquí, sepa que la profundidad puede estar entre profundidad hasta que sepamos la profundidad aproximada del objetivo

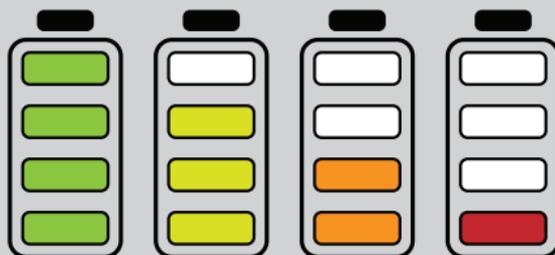
- ❖ Cuando se agota la carga de la batería, aparece la pantalla de la batería como se muestra, donde la imagen de la batería aparece en rojo parpadeando y se escucha una alerta audible



- ❖ Cuando pones el dispositivo en carga en el caso de apagarse la pantalla de carga es una batería que aumenta gradualmente de forma periódica y muestra el porcentaje del nivel de carga de la batería durante diez segundos y luego se apaga el dispositivo puede ver el nivel de carga de la batería durante la carga proceso presionando uno de los tres botones (Enter - Back - Move) La pantalla muestra el nivel de carga durante cinco segundos y luego apaga el dispositivo. Cuando la batería está llena, la pantalla muestra un indicador ✓ correcto dentro de la batería llena



- ❖ Hay cuatro estuches para la batería durante el trabajo que indican qué tan completa está la carga de la batería en diferentes colores en orden de vacía a llena (rojo - naranja - amarillo - verde) como se muestra en el dibujo



## Advertencias



Utilice únicamente el cargador suministrado con el dispositivo y no utilice otros

Guarde el dispositivo y el cargador en un lugar seguro lejos de materiales inflamables

Asegúrese de apagar el dispositivo después de que haya terminado de usarlo o antes de almacenarlo

No mantenga el cargador conectado al dispositivo después de completar el proceso de carga





#### **United States of America - illinois**

[www.mwf-usa.com](http://www.mwf-usa.com)  
[info@mwf-usa.com](mailto:info@mwf-usa.com)  
+1 ) 708 ( 364 9602

#### **Turkey - istanbul**

[www.mwf-metaldetectors.com](http://www.mwf-metaldetectors.com)  
[info@mwf-metaldetectors.com](mailto:info@mwf-metaldetectors.com)  
+90 ) 212 ( 222 0946  
+90 ) 212 ( 222 0947