



Metal and Water Finder

KULLANIM <mark>KILAVUZU</mark>



NAVVY'S Kullanım Kılavuzu, yeraltındaki çeşitli su türlerinin nerede olduğunu tespit etmek için en son cihaz.

İÇİNDEKİLER

Metal and Water Finder
İçindekiler sayfa 1
Önemli uyarılar sayfa 2
Teknik özellikler sayfa 3
Ana ünite sayfa ⁵
Cihaz parçaları sayfa 6
Cihaz kurulum ve çalışma sayfa 7
Uzun menzilli konum belirleme sistemi sayfa 11
Şarj sayfa 20
Notlar sayfa 22

Önemli Uyarılar



Teknik Özellikler

Arama sistemi :	Yeraltı suyu arıyor
Arama prensibi :	Suyun yeri hakkında uzun menzilli yer tespit sistemiyle enerji seviyelerini tespit etmek
İşletim sistemi :	ARM & MICROCONTLLER PIC18
İşleme türü :	Su varlığı alanı etrafında oluşan enerji seviyelerinin işlenmesi LRL
Maksimum derinlik :	500 m
Maksimum mesafe :	2000 m
WiFi:	yok
Otomatik aramasis- temi :	Evet, işaretçiler ve uyarılarla
Sesli uyarılar :	Evet
Titreşim uyarıları :	evet
Güç:	2000mA/3.7v iki pil lityum iyon 3.7v/2000mA
Pil ömrü :	6 çalışma saati
Şarj :	2000mA/9v 3 saatTam şarji çin
Görüntü:	TFT ekran 3.4 inc65.536 48MHz işleme hızı CDMA GPU Renkli

Depolama sıcaklığı :	° -15 C'den 40 ° C'ye
Nem:	%90 Hava nem oranı seviyesinde depolanabilir ve çalışabilir
Ağırlık :	1.25Kg kasa ile birlikte
Boyutları birleştirin:	22x5x4.5cm
Kasa boyutları :	27x25x9cm

Ana Birim



Cihaz Parçaları

Ana Ünite

Arama ve kontrolün yönetilmesinden sorumlu birimdir. Ekli birimler ve buradan çıkarılan verilerin işlenmesi,ekranda gösterme ve gelişmiş etkileşimli programlar ve sistemler yer alır.

Antenleri Gönderme ve Alma

Dalgaları geri iletmek ve almak için iki yüksek hassasiyetli radyo anteni ile iletilen dalgalarla hedefi bulur

tutamak

Serbest hareket eden bir tutamak, cihazın bir doğrudan kolayca eksenel hareket etmesini sağlar

şarj cihazı

Cihaz pilini şarj etmek için elektrikli şarj cihazı Değerler: Giriş: 100-240VAC / 50-60Hz / 0.4 amps Çıkış: 9 volts AC / 2 amp / 15 Watt.



Cihaz Kurulum Ve Çalışma



Cihaz Kurulum Ve Çalışma





Arama simgesi seçildiğinde ve onay düğmesine basıldığında, arama sistemi arayüzü gezinmeyi kullanarak arama parametrelerini belirlemek için gezinmenin gerçekleştirildiği yerde görüntülenir.Başlangıçta aranacak hedef türü düğmesi mevcut hedefler arasından belirlenir. (tümü türleri doğal su - maden suyu - tuzlu su) Enter düğmesine basarak aynı şekilde mesafe ve derinlik belirlenir. Aramaya başlamadan önce, cihazın kurulumunu ve donanımını yapıyoruz







Sistemin Çalışma Prensibi

Bu sistem iletim ve alım teknolojisi üzerinde çalışır, dalgaları gönderir ve alır.Aynı zamanda frekanslı bir sinyal göndererek hedefi türüne göre arar.Su türüne göre değişen kendi kendine soğurma frekansına karşılık gelir. su molekülleri türüne göre elektrik sinyalini emer (nemlendirir) dolayısıyla alınan sinyal gücü suyun varlığını ortaya çıkarır

Bu cihaz, dalgaların etkisi ile yeraltı suyunun denizden dışarıya doğru algılanmasına dayanır.Cihazın zemin altında su bulunması sonucu çevresinde oluşan statik elektrik alanları, cihazın dalgaları bu alanların boyutunu büyütmek ve yüzeyine yükselmek için cihazın uzun mesafelerden suyu tespit etmesine yardımcı olan toprak, cihazda bu sinyali güçlendirir.Ekrandaki işaretçiler otomatik olarak hedef konumu doğrudan ve doğru bir şekilde hedefe yönlendirir







	A 1	/ \	
N	A١	v v	Y







Cihazı Arama Yapmak İçin Ayarlayın

Hedef bulunursa, cihaz otomatik olarak değiştirilerek hedefin bulunduğu normal yoldan bir okuma ve sinyali alacaktır.Bu yön hedefin yönüdür.Konum ve cihaz aynı yönde kurulur. Hedef konumu tarayın ve kurun.Kullanıcı cihazı saptığında cihazın başladığını not etmek için (Taşı) tuşuna tekrar basarak hedefin yönüdür.Konum ve cihaz aynı yönde kurulur. Hedef konumu tarayın ve kurun.Kullanıcı cihazı saptığında cihazın başladığını not etmek için (Taşı) tuşuna tekrar basarak hedefin yönünden ve hedefe doğru arama yolunun düzeltilmesini sağlar.Düzeltici göstergeleri sola veya sağa alıp sesli uyarının başlatılmasıyla tamamen cihazın yönlendirildiği yönü fark etmek için karşı park noktasına çevirin.Cihazın tekrar yönünün değişmesi ve hedef konuma sürekli alarm verilmesi ve kurulumu bitirmek için taşıma tuşuna tekrar basın, ardından ilk okuma noktasından yanlamasına ve ilk metre cihazın dalgalarının tekrar 10 noktadan uzakta başka bir yerde durma işlemini yapıyoruz uyarılması ve cihazı kurup okumayı bekleyin.Hedef emin yine aynı siteye gidecek, taşıma tuşuna basarak okumayı yeniden kuruyoruz ve hedefin varlığını teyit ettik ve bu yöntemi bir kereden fazla yapmak mümkün.Hedefin yönünün doğru olduğundan emin olmak için, cihaz farklı noktalardan ve teorik olarak yaptığımız tüm okumaların bir nokta ile kesilmiş bu bir yer ve hedef noktadır



Kullanıcı, aramanın başlangıç noktasından hedefin mesafesini bilebilir ve tahmin edebilir.Mesafe seviyesini değiştirebilir; örneğin mesafeler listesinden bir mesafe seçeriz.500 metrelik arama mesafesinin başında seçmiş olsaydık mesafeyi 250 metreye indirdik.Sonra (Enter) tuşuna tekrar basın ve cihaz aramaya ve önceki adımları yapmaya başlar.Cihazı tutuyoruz ve bildiğimiz hedefi okursak okumayı bekliyoruz.Hedefin arama noktasından uzaklığı 250 metredir. Bu ayarların yeniden yapılması da mümkündür. Hedeften sonra daha iyi tahmin etmek için mesafeyi azaltın.Sonra bir meydan okuma D hedef site konumuna geçiyoruz

Su nasıl bulunur

İlk önce kullanıcı antenleri yere doğru hafifçe çevirmelidir

Suyun varlığının yönünün birden fazla okumasını onayladıktan sonra hareket tuşuna basıyoruz.Hedef yolu kurmak için buton ve aynı yönde cihazı taşımak için normal yürüyoruz.Bu sırada cihazı, yürüyüşün göstergeve doğru yolda olduğunu belirten uyarılar yayınlaması.Bu bizim ulaşana kadar doğru yola dönmek için evrişimin yönünü gösteren bir oktur.Su bölgesini atladığımız noktada cihazın otomatik olarak değiştiğini fark edeceğiz.Doğal yolundan suyun konumuna ve noktasına geri dönme yönünde cihazı ile su konumuna dönün. Yavaş yürüyoruz ve su sitenin üzerinde cihazın direkt olduğunu bala va sağa dönmeye başlayacağını göreceğiz bu da bizim suyun noktasını belirlediğimizi gösterir



Cihazı Arama Yapmak İçin Ayarlayın

Hedefin nerede olduğunu daha doğru bir şekilde belirlemenin başka bir yoluda vardır. Hedef noktayı dört açıdan, hedef sitenin karesi içine alarak yapabiliriz. Hedef siteden üç metre uzaklıkta kare oluşturarak dört okumanın kesişme noktasını göreceğiz.Teorik olarak hedefin orta noktası burası olacaktır



Kullanıcı ana menüye dönerek ve aramayı ayarlayarak hedefin yaklaşık derinliğini bilebilir.Ayarları yeniden yapın ve derinlik listesi aracılığıyla derinlik seviyesini değiştirin, örneğin, ilk derinlik yaklaşık **250** metre derinlik seviyesini seçtiğimiz **100**'e düşürüyoruz.Cihazı ölçün, tutun ve hedef konumu okuma varsa **20** hedef konumu okumayı bekleyin.Metre ve hedef sitenin **100**'ünü azaltmak için bu işlemi yapıyoruz, burada derinliğin .olabileceğini bilin.Hedefin yaklaşık derinliğini öğrenene kadar derinlik seviyesini değiştirebilirsiniz



Şarj

Çalışma sırasında pilin şarjının ne kadar dolu olduğunu gösteren dört durum vardır.Boştan doluya kadar farklı renkler (kırmızı - turuncu - sarı - yeşil) çizimde gösterildiği gibi



Uyarılar

Yalnızca cihazla birlikte verilen şarj cihazını kullanın

Cihazı ve şarj cihazını yanıcı malzemelerden uzakta güvenli bir yerde saklayın

Cihazı kullanmayı bitirdikten sonra veya daha önce cihazı kapattığınızdan saklamak için emin olun

Şarj işlemi bittikten sonra şarj cihazını cihazda bağlı tutmayın

NAVVY		Notes	





United States of America - illinois

www.mwf-usa.com info@mwf-usa.com +1 (708) 364 9602

Turkey - istanbul

www.mwf-metaldetectors.com info@mwf-metaldetectors.com +90 (212) 222 0946 +90 (212) 222 0947