

# **GROUND SCOPE**

# Kullanım<mark>kılavuzu</mark>



**GROUND SCOPE** En yeni Yeraltı Metalleri, Mağaralar Ve Hazineler dedektörü

Ground Scope Kullanım kılavuzu

WWW.MWF-USA.COM



Metal and Water Finder

lçindekiler	sayfa	1
Güvenlik bilgisi	sayfa	2
Teknik özellikler	sayfa	3
Cihaz parçaları	sayfa	5
Ana cihaz	sayfa	6
Cihaz kurulumu	sayfa	9
Başlamak	sayfa	13
Canlı tarama	sayfa	13
Zemin taraması	sayfa	18
3D Görüntü	sayfa	18
Notlar	sayfa	23

## Güvenlik Bilgisi





sayfa 2

# Teknik Özellikler

Arama Sistemi:	1. Canlı Tarama (Gerçek zamanlı canlı fotoğrafçılık) 2. Zemin Tarama (2D ve 3D Veriler)
Arama Prensibi:	Dünyanın elektromanyetik alanlarının yoğunluğunu ölçmek için topraktaki metal, hazineler ve mağaralar gibi anormal hedefleri tespit etmek.
Çalışma İşlemcisi:	MICROCONTLLER PIC18 & ARM 7
Çalışma Frekansı:	8 MHz
Güç:	7.4v 3000 mAh
Güç Tüketimi:	Maksimum tüketim 400 mA
Pil Ömrü:	5 çalışma saati
Şarj Cihazı:	10 volt 1 Amp
Ekran Tipi:	TFT Renkli Monitör 5 ", 65536 Renkli, 48Mhz, CDMA GPU
Algılamak İçin Uzman:	Altın, Hazine, Metal ve Boşluklar
Hedefleri Ayrımcılık:	Evet
Derinlik Araması:	Büyük hedefler için maksimum derinlik 14 M'dir
Geri Bildirim Sonuçları:	<ol> <li>Canlı taramada grafik verileri,ses,osiloskop ve sinyal gücü hedefe Yönlendirme yoluyla.</li> <li>2D ve 3D görüntüleme verileri konumu,şekli,derinliği ve hedefe.</li> </ol>
Sesli Uyarılar:	Evet
Çalışma Sıcaklığı:	-20 ° C'den 60 ° C'ye

# Teknik Özellikler

Depolama Sıcaklığı:	-15 ° C'den 40 ° C'ye
Depolama Sıcaklığı:	Depolanabilir ve %90 seviyesinde hava nem oranı derecesinde Çalışabilir
Ağırlık:	900 gr Ana Ünite - 2 kg Sensörlü Kompozit - 3,5 kg Taşıma çantalı tam paket
Boyutlar:	28X21X3.5cm, ana ünite
Çanta Boyutları:	42x34x17 cm, tam paket

### Cihaz Parçaları











### Cihaz kurulumu



Sesi ayarlamak ve ekrandaki menü seçenekleri arasında gezinmek için hareket düğmelerini kullanın. Kontrolü etkinleştirmek için SAĞ OK basın ve sesi artırın Sesi azaltmak için SOL OK basın.Seçimi onaylamak için OK düğmesine basın Herhangi bir pozisyona dönmek için GERİ düğmesine basın



Dil seçeneğini ayarlamak ve ekrandaki menü seçenekleri arasında gezinmek için hareket düğmelerini kullanın. Dil simgesini seçin dil ayarını etkileştirmek için SAĞ OK basın. Seçiminizi yaptıktan sonra OK tuşuna basarak dil seçeneğini etkinleştirebilirsiniz .



## Cihaz kurulumu

#### Aramaya Başlatma

Aramayı başlatmak için ana menüden ara simgesini seçin ve sağ tuşa basın. Arama sistemlerine erişmek için düğmeyi taşı butonuna basın. Mevcut arama sistemleri ekranda görünecektir. Doğrudan tarama sistemi ve arazi tarama sistemi şeklinde seçiminizi yapabilirsiniz.



#### Not:

Cihaz yukarıda açıklandığı gibi iki sistemden birini başlatmadan önce, toprak sensörü yuvasına bağlanmalıdır.

Not : Zemin sensörü bağlı değilse ekranda sensörün aşağıda gösterildiği gibi bağlı olmadığını belirten bir mesaj görünecektir .



## Canlı Tarama Sistemi

Canlı bir tarama sistemi seçerken, asağıdaki resimde gösterildiği gibi dengeleme arayüzüne sahibiz Balancing Toprak için kalibrasyon yapan süreç. Toprak 15 - 25 cm

Kalibrasyon işlemini başlatmak için yan taraftaki arama düğmesine basınız. Cihaz toprak sensörünün bulunduğu alanın manyetik değerlerini analiz eder. Otomatik olarak toprağın taraması yapılır ve kalibre edilir.Alan oldukça manyetik ise, kalibrasyon işlemi sinyali stabilize eder. Ardından cihaz sabit olacak ve toprağın doğal manyetizmasından etkilenmeyecektir. Taramalar sırasında, kalibrasyon dengesi sağa ve sola hareket eder.

#### Not

Kalibrasyon işlemi sırasında sensörü tarama alanı üzerinden sağa sola hareket ettirmeniz tam bir kalibrasyon için gerekirlidir.

## Canlı Tarama

Aramanın başlangıcında zemin sensörünün üzerindeki düğmeye basınız.Taranacak alan üzerinde sensörle yürüyün ve aramayı başlatın.

Toprak kalibrasyonunu yaptıktan sonra araştırma sonuçları aşağıdaki gibi ekranda görünecektir.

Not: Zemin sensörünün üzerindeki düğme, aramayı geçici olarak açmak ve kapatmak için kullanılır.





#### Canlı Tarama



## Zemin Taraması Sistemi

#### Zemin Taraması

#### 🚸 Zemin Tarama Arayüzü

Zemin tarama sistemi seçildiğinde, kalibrasyon arayüzü görünür ve resimde gösterildiği gibi otomatik veya manuel çekim mod seçenekleri çıkar.



Otomatik tarama modu seçildiğinde, kalibrasyon terazisi, cihazı ayarlamak ve kalibre etmek için hareket eder ve zemin tarama arayüzüne gider, böylece tarama okumaları, adım anında tahmin edilen sabit zaman aralıklarında otomatik olarak alınır.

Buradaki tarama düğmesinin işlevi, taramayı duraklatmak ve tekrar basıldığında devam ettirmektir. Manuel modu seçtiğimizde aynı kalibrasyon işlemi yapılır ancak tarama sırasında her adımda tarama düğmesine basmamız gerekir.



metre 3 x 3 Her arama alanını, arama adımını yansıtan sabit karelere bölün. Arama alanları, yukarı ve aşağı düğmelerine basılarak ve onaylamak için seçilir seçim, OK düğmesine basınız.

## Zemin Taraması



Taramayı bitirdiğimizde sistem, mağaralar - gömülü metal - metal karışımı - sıradan toprak olan tarama sırasında maruz kalan hedeflerin derinliklerini göstermek için tarama alanını yüksek işleme algoritmalarına göre işler.



Arama alanı içinde farklı hedeflerin olasılık yüzdesini göstermenin yanı sıra ekranın solunda ve altında gösterilir.



Değerler derinlikler için göründükten sonra, iki boyutlu görüntülerin üç boyutlu görüntüye analiz süreci başlar. Analiz kutusu dolana kadar beklemeniz ve 3Dkelimeyi yeşile çevirmeniz gerekir.



#### 3D Görüntü

#### 3D boyut görüntüsü

Aramayı bitirdikten ve derinlikleri gösterdikten sonra OK butonuna basarak sonuçları üç boyutlu olarak görebiliriz. Görüntülerin 3D gösterimi,2D aramanın analizinden gelir. İki gösteri modu vardır: yukarı ve aşağı düğmelerine basarak aralarında hareket edebileceğimiz bir yan görüntü ve bir ön görüntüsü vardır.



3D gösterimi, hedef pozisyonun yan görünümünde yan çıkıntı tarama alanında görünür .



ikili tarama moduna dönmek için GERİ düğmesine basın.

#### 3D görüntü

Ekteki resimde 2 x 2  ${\rm M}$  arama alanına sahip bir tarama örneği tarama alanının sağ alt köşesindeki bir boşluğu gösterir .



3D tarama işleminin yandan görünümden gösterimi.



3D tarama işleminin önden görünümden gösterimi .



## 3D görüntü

Ekteki resimde 3 x 3M arama alanına sahip bir tarama örneği tarama alanının sağ alt köşesindeki bir boşluğu gösterir.

	Ground scan
3D	2.10 1.00 1.10 C.N. C.N. C.N. C.N.
1 x 1 M	2.66 1.76 1.76 2.8 2.6 2.6 2.8
2 x 2 M	2.34 1.54 1.34 0.4 0.4 0.4
3 x 3 M	
Process metali	
Morris II -	
Cround IF	

3D tarama işleminin yandan görünümden gösterimi.



3D tarama işleminin önden görünümden gösterimi.





#### Batarya





#### **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