

МЕТАЛОШУКАЧ

VMH3CS

Версія програмного забезпечення 1.14_click

РУКОВОДСТВО ЗАСТОСУВАННЯ

Переведено GOOGLE перекладачем

Issue 07/2007

ЗМІСТ

| | |
|--|-----------|
| 1. ЗАГАЛЬНА ЗАЯВКА..... | 5 |
| 2. ДИЗАЙН ОСОБЛИВОСТІ..... | 7 |
| 2.1 Детектор електроніки..... | 9 |
| 2.2 Пошук голови з телескопічним полем..... | 11 |
| 2.3 Гарнітура з текстильною стрічкою (додатковий аксесуар)..... | 12 |
| 3. ОПЕРАЦІЯ | 13 |
| 3.1 Індивідуальні налаштування сигналізації..... | 15 |
| 3.2 Вмикання та вимикання та налаштування програми..... | 16 |
| 3.2.1 Надійність довіри..... | 16 |
| 3.3 Тонка адаптація до мінералізованої ґрунту..... | 17 |
| 3.3.1 Автоматична точна адаптація до мінералізованої ґрунту..... | 17 |
| 3.3.2 Ручна точна адаптація до мінералізованої ґрунту..... | 18 |
| 3.3.3 Важливі примітки..... | 19 |
| 3.4 Встановлення чутливості до виявлення..... | 20 |
| 3.5 Операційна готовність, випробування на чутливість..... | 21 |
| 3.6 Перевірка рівня ємності акумулятора..... | 22 |
| 4. АВТОМАТИЧНІ СИГНАЛИ ДЛЯ ОПЕРАЦІЇ..... | 23 |
| 4.1 Повний сигнал заряду акумулятора (симуляція)..... | 23 |
| 4.2 Сигнал заряду акумулятора з 50% потужності (симуляція)..... | 23 |
| 4.3 Низький заряд акумулятора (симуляція)..... | 24 |
| 4.4 Детектор "не функціонуючий" сигнал (моделювання)..... | 24 |
| 4.5 Типові сигнали виявлення цілі..... | 25 |
| 5. ВІЗУАЛЬНІ СИГНАЛИ..... | 28 |
| 5.1 Візуальні сигнали під час виявлення..... | 28 |
| 5.2 Візуальні повідомлення про помилки, причини та способи їх вирішення..... | 30 |
| 6. ВИБРАЦІЙНІ СИГНАЛИ ПРИ ВИЯВЛЕННІ РОБОТИ..... | 31 |
| 7. ПРАКТИЧНЕ ВИЯВЛЕННЯ РОБОТИ..... | 32 |
| 7.1 Визначення | 32 |

| | | |
|-----|---|----|
| 7.2 | Виявлення в нерозрослих областях з овальною головкою пошуку..... | 33 |
| 7.3 | Виявлення в зарослих районах з овальною пошуковою головою..... | 33 |
| 7.4 | Виявлення у водах..... | 34 |
| 8. | Одночасне використання двох ДЕТЕКТОРІВ у безпосередній близькості | 35 |
| 9. | Введення даних / ВИХІД ДАНИХ..... | 36 |
| 9.1 | Автоматичне виявлення UXO | 36 |
| 9.2 | Оновлення прошивки..... | 36 |

1. ЗАГАЛЬНА ЗАЯВКА

Використання металевих детекторів відповідно до правил є виявлення металевих деталей у шахтах або в боєприпасах або вибухонебезпечних снарядах в Росії земля і мілководдя.

Пошук голови потрібно перемістити над наземні таким чином, що перешкоди як трава, каміння, гілки або вибухові речовини боєприпаси не торкаються.

УВАГА: небезпека вибуху.

Не використовуйте металешукач для сканування осіб.

Металевий детектор складається з двох частин: блок керування з телескопічним полюсом і підключення овальної пошукової голови. Як додатковий аксесуар великий UXO Можна підключити пошукову головку або зонд палиці.

Головний овальний пошук рекомендований для виявлення металевих мін та пластмасові міни з мінімальним металевим вмістом, а також інші дрібні металеві деталі.

Великий пошук голови UXO рекомендується для виявлення снарядів, бомби та інші боєприпаси на великих глибинах.

Патронний зонд рекомендується для виявлення навіть у порожніх місцях, кущах і ферми сіна.

Детектор був розроблений для високоточного виявлення всіх типів чорних та кольорових металів. Простота експлуатації і жорстка і компактна Механічний дизайн забезпечує дуже надійну роботу для професійних боєприпасів очищення на операціях бою та суворі програми військового навчання.

Поряд із своїм цифровим сигнальним процесором металевий детектор використовує цю функцію принцип просунутого імпульсного поля, спеціально покращений Валлоном. Це може працювати також в сильно мінералізованих ґрунтах, таких як латерит, магнетит, магматит, а також в мілководді (соляна і прісна вода) і під Електромагнітною вплив основних ліній електропередач, не впливаючи на чутливість детектора багато чого

Готовий до експлуатації металевий детектор, включаючи аксесуари, доставляється в а жорстка сумочка.

УВАГА

Металевий детектор виявляє лише метали. Кожен звуковий сигнал може вказувати на міну з металевим вмістом або UXO. Міни, що містять лише невеликі металеві частини з дуже особливим металевим сплавом, можуть нарешті, не виявлятися. Міни без будь-якої металевої частини не будуть виявлені.

Перед початком роботи з виявлення виконайте тест продуктивності, як описано у главі 3.5..

УВАГА

НЕ ВИКОРИСТОВУЙТЕ МЕТАЛІЧНИЙ ДЕТЕКТОР ДЛЯ МАКЦІЙНОГО ВПРОВАДЖЕНОГО ВПЛИВУ.

Деякі з відомих шахт країн НАТО не будуть активовані, якщо детектор буде оснащений немагнітними батареями. Для виявлення мін інших виробників рекомендується заздалегідь перевірити, чи вони є виявленими перш ніж оператор починає роботу з виявлення.

2. ДИЗАЙН ОСОБЛИВОСТІ

Металевий детектор VMH3CS, упакований готовий до обслуговування, складається з наступних основних компонентів:

- (1) Детекторна електроніка з інтегрованим підлокітником, акумуляторний відсік, Вимикач вмикання / вимикача для двох різних умов наземного, немагнітний гучномовець і вібратор. Інтегрований двошаровий телескопічний штатив з підключенням для пошуку головки
- Ручне зчеплення з LED-барграфом (14 елементів), 4 жорстких кнопки для контроль чутливості, регулювання гучності, компенсація землі та точка-точка функція
- (2) Ноутбук з водонепроникним овальним головою пошуку та підключенням до блок керування
- (3) Випробувальний шматок (немагнітний)
- (4) 3 батареї EA (одноядерні батареї IEC R 20 à 1,5 V)
- (5) Інструкція з експлуатації
- (6) Поле інструкції
- (7) Рюкзак на місцевості



Fig. 2-1 Поле Рюкзак

Поле Рюкзак

- (8) Немагнітна, водонепроникна гарнітура (будь ласка, зверніться до розділу 2.3)
- (9) Акумуляторні батареї, 3 еа (D-розмір), (не показаний)
- (10) Набір багатофункціональних зарядних пристроїв (не показано)
- (11) Жорсткий футляр
- (12) Пошук головки UXO з сумочкою
- (13) Дотримуйтесь зонда



Fig. 2-2 Optional Accessories

2.1 Детектор електроніки

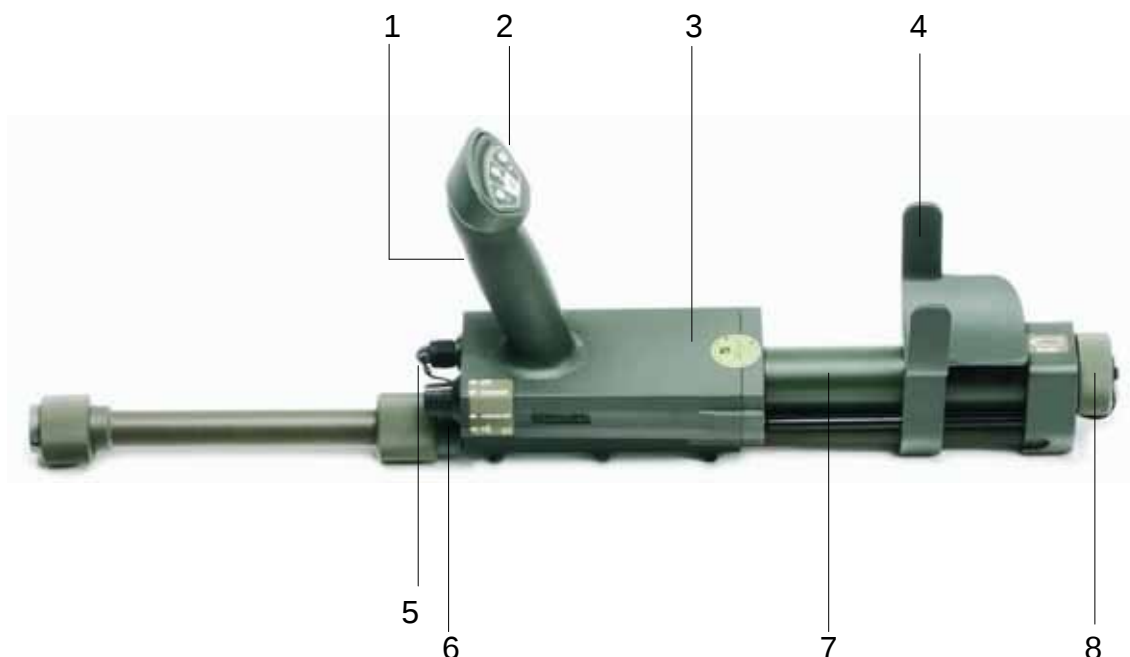


Fig. 2-3 Detector Electronics

- | | |
|-------------------------------------|-----------------------------|
| (1) Ручне зчеплення | (6) Перемикач режимів |
| (2) Індикація та елементи керування | (7) Акумуляторний відсік |
| (3) Гучномовець | (8) Замок батарейний відсік |
| (4) Армований відпочинок | |
| (5) Роз'єм | |

Електроніка детектора (рис 2-3) містить відсік для батарей (рис 2-3 / 7) для 3 батарей (лужних моноциклів або Ni-MH-акумуляторів), які можуть бути легко замінити

Відстань між рукояткою (рис 2-3 / 4) та ручним зчепленням (рис 2-3 / 1) може постійно регулюється відповідно до висоти оператора.

Детектор вмикається та вимикається за допомогою селектора режиму (рис 2-3/6) на передній панелі. Для оптимального виявлення можуть бути використані дві різні ґрунтові програми бути обраним

Крім того, розташовується роз'єм на передній панелі металевого детектора (Рис 2-3 / 5), який зазвичай закривається захисною кришкою. Цей роз'єм має три функції:

- a) Підключення гарнітури
- b) Введення даних для оновлення прошивки металошукача за допомогою а Персональний комп'ютер і інтерфейс послідовного порту.
- c) Вивід даних для автоматизованого виявлення.

Рукоятка (рис 2-3 / 1) також використовується як операційний елемент і є постійно прикріплений до блоку електроніки детекторів.

Світлодіодний дисплей - 14 світлодіодів
для металевого сигналу, перевірки батареї, настройки чутливості

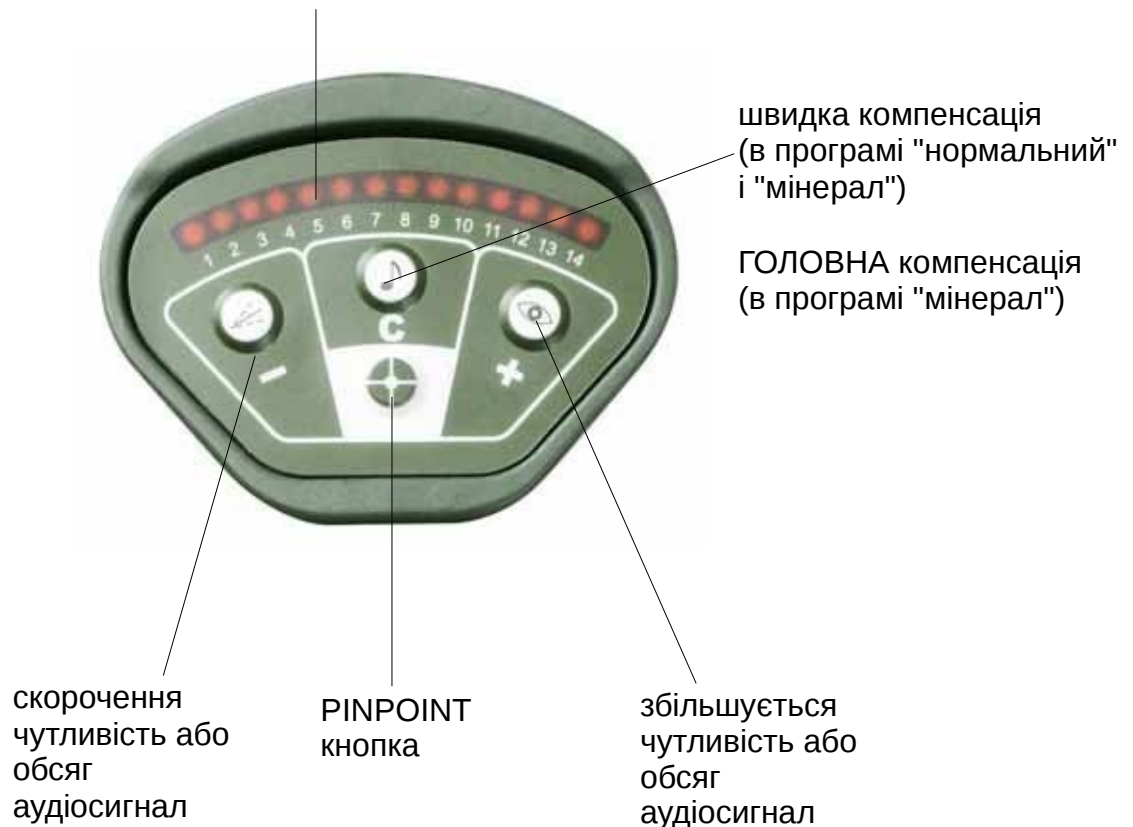


Fig. 2-4 Експлуатаційні елементи в ручному стиску

2.2 Пошук голови з телескопічним полем

Немагнітні пошукові головки (овальні та UXO) є водонепроникними, нечутливими до зміни температури і шок-стійкий. Форма котушки рамки забезпечує а Вільний огляд на землю. Пошук головок може бути повернутий по полю. Кінцем цього полюса є водонепроникний жорсткий штекер для підключення телескопічний полюс, який міцно з'єднаний з електронним детектором.

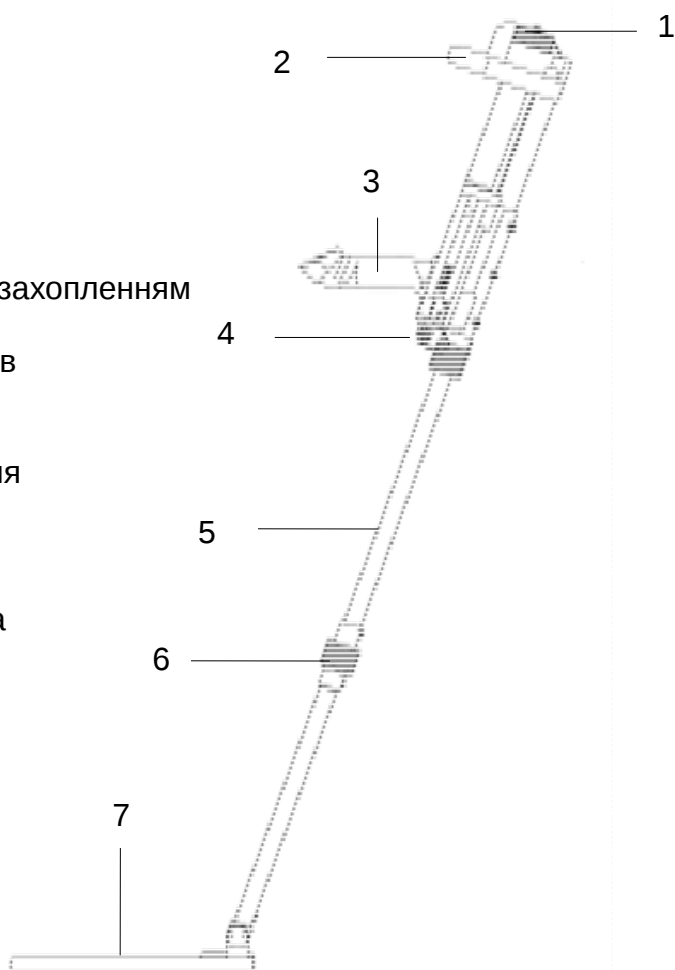
Поле та телескопічний полюс виготовлені з дуже жорсткої, короткої колонці та склопластик з нержавіючої сталі.

Частини телескопічного полюса забезпечені направляючою рейкою. Дизайн Функції запобігають будь-якому скручуванню телескопічного полюса під час Розмивання операції. Це означає, що позиція пошукової голови залишається постійною в відношення до рукоятки.

Триває з'єднувальний кабель для голови пошуку до блоку електроніки повністю всередині телескопічного полюса, щоб його не можна було пошкодити. Правильне з'єднання між пошуковою головою та блоком керування контролюється за допомогою електроніка

- (1) батарейний відсік
- (2) регульований підлокітник
- (3) блок управління з ручним захопленням
- (4) роз'єм і перемикач режимів
- (5) телескопічний полюс захищений від скручування
- (6) плагін підключення
- (7) плаваюча голівка, овальна

Fig. 2-5 - Пошук за кермом
Телескопічний полюс



2.3 Гарнітура з текстильною стрічкою (додатковий аксесуар)

Гарнітура містить немагнітний п'єзопідсилювач, динамік Його можна використовувати як навушники носити його над вухом. М'який дизайн запевняє, що його можна носити під захисний шолом

Якщо гарнітура підключена, то гучномовець вимикається автоматично.



Fig. 2-6 - Гарнітура, що використовується як навушники

3. ОПЕРАЦІЯ

1. Видаліть електронний сповіщувач із місцевого рюкзака.
2. Підключіть овальну головку пошуку до потрібної позиції та загвинчуйте щільно.

Fig. 3.1 Виявлення роботи на колінах або виразних позиціях.

Fig. 3.2 Виявлення роботи в режимі очікування.

3. Вставте батарейки.
4. Нахиліть головку пошуку на потрібний кут.
5. Відрегулюйте довжину телескопічного полюса.
6. Увімкніть та виконайте пошук.



Пронінг



Кінелінг

Рисунок 3-1 Позиція для роботи з виявленням у формі або на колінах



Fig. 3-2 Позиція в стоянні

ПРИМІТКА:

**Не потрібно відкривати нитку
повністю Двох поворотів достатньо.**

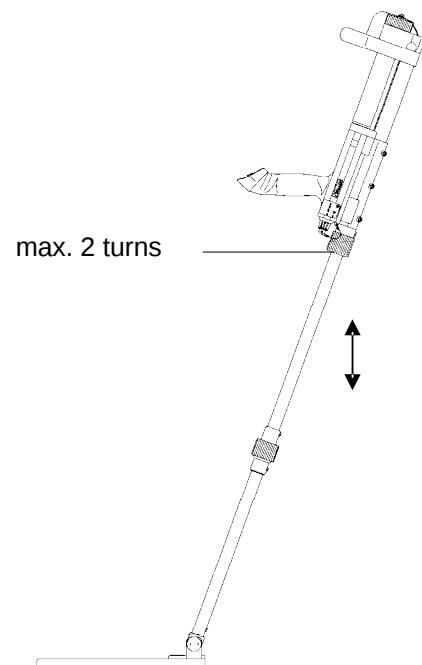


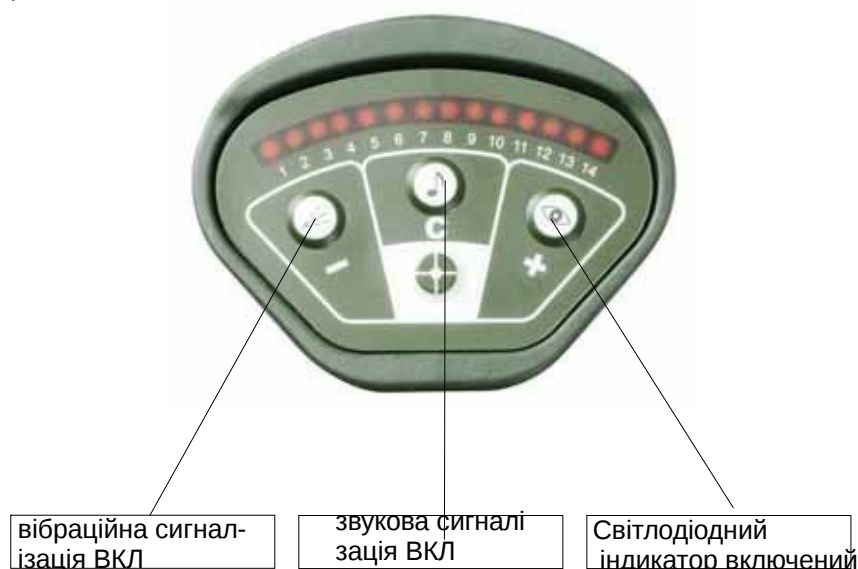
Fig. 3-3 Регулювання довжини телескопічного поля

3.1 Індивідуальні налаштування сигналізації

Ви можете вибрати різні режими сигналізації, натиснувши одну або дві комбінації або три кнопки + / C / – на панелі керування.

- Procedure:
1. Натисніть потрібну комбінацію клавіш та утримуйте їх натиснутий Увімкніть детектор, встановивши потрібний режим роботи "нормальний" або "мінерал".
 2. Тримайте кнопки під час сигналу перевірки батареї (хв. 3 секунди).

Функції кнопок:



Можливі наступні режими сигналізації:

| | | |
|--|-----------------------------|---|
| | – | тільки вібрація (режим без звуку) |
| | C | аудіосигналу тільки |
| | + | LED дисплей тільки |
| | – and C | вібрація та звукова сигналізація |
| | – and + | вібросигнал та світлодіодний дисплей |
| | + and C | Світлодіодний дисплей та звукова сигналізація |
| | – and C and + | вібрація та звукова сигналізація та світлодіодний дисплей (стандартний режим) |

Вибраний режим сигналізації зберігається детектором і зберігається, навіть якщо детектор вимикається або під час заміни батарей. Якщо немає кнопки при натисканні під час увімкнення детектора він почнеться у попередньо обраному режимі.

3.2 Вмикання та вимикання та налаштування програми

Перемикач режимів також служить перемикачем ON-OFF.

Металошукач використовується у всьому світі. Для того, щоб він швидко працював і точно також у районах з високим вмістом мінералів, наприклад магнетитові камені, латерит і боксит, деякі особливості виявлення доступний.

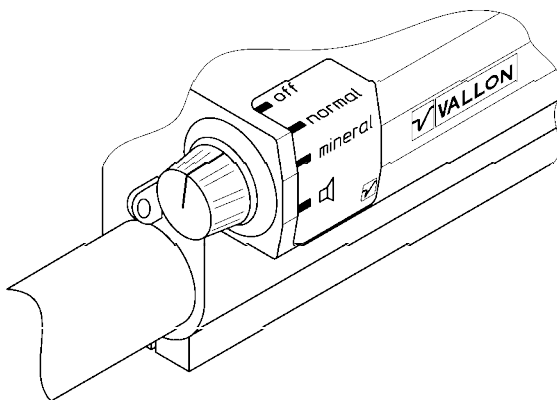


Fig. 3-4 перемикач режимів

| | |
|----------|---|
| off: | Детектор вимкнений |
| normal: | Детектор увімкнений. Виявлення на нормальному ґрунті (немагнітне, не мінералізоване) Додаткових параметрів не потрібно. |
| mineral: | Детектор увімкнений. Виявлення в мінералізованому ґрунті відповідно до ґрунтів з деякими вмістом мінеральних каменів Для прекрасної адаптації до ґрунту див. Розділ 3.3. |

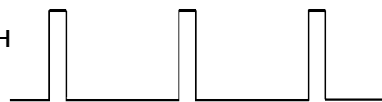


Детектор увімкнений.
Встановлення гучності аудіосигналу за допомогою кнопок "+" та "-".

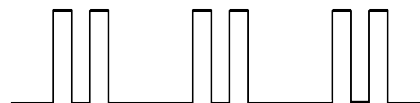
3.2.1 Надійність довіри

На додаток до стандартних аудіосигналів, під час роботи детектора в програмі для нормальної (N) або мінералізованої (M) ґрунті звучить довіра клацання.

У звичайному ґрунті довірче клацання - це один короткий імпульс кожні 2 секунди.



У мінералізованому ґрунті довірче клацання - подвійний короткий сигнал імпульсу.



3.3 Тонка адаптація до мінералізованої ґрунту

3.3.1 Автоматична точна адаптація до мінералізованої ґрунту

Для виявлення роботи в мінералізованому ґрунті встановіть перемикач режимів у положення "mineral". Це активує стандартну програму для мінералізованих ґрунтів.

Точні умови ґрунту в залежності від відповідної країни (Камбоджа або Мозамбік або Нью-Мексико, а.с.о.) повинні бути скориговані штрафом адаптації безпосередньо на сайті.

Досягнуті дані зберігатимуться навмисне, доки не буде розпочато нову чутливу адаптацію (навіть якщо детектор вимкнений, якщо батареї відсутні, якщо зберігати на складі, тощо).

Процедура:

1. Встановіть перемикач режимів у положення "mineral".
2. Покладіть головку пошуку на землю (будь-ласка, оберіть площа абсолютно вільного від металу)
3. Натискайте клавішу "C" в рукоятці і тримайте її натиснутою.
4. Через 3 секунди під час натискання кнопки "C" звучить короткий сигнал (звуковий сигнал).

Концентрація металу попередньої ґрунту вказана одним з 14 діодів світлодіодного дисплея.

Підніміть головку пошуку та поверніть її на землю. В залежності від концентрації мінералів необхідні декілька рухів вгору і вниз. Під час цих рухів вгору і вниз створюється постійно зменшується звуковий сигнал, він стає все меншим і меншим.

Світлодіод на світлодіодному дисплеї тепер зміщений вліво або вправо відповідно до мінеральної концентрації поточного ґрунту.

Повторіть ці рухи вгору і вниз, натиснувши кнопку "C", до а неперервний тональний сигнал (звуковий сигнал). На сильно мінералізованому ґрунті це процедура може знадобитися до 1 хвилини.

5. Зупиніть натискання кнопки "C": ви почуєте один короткий сигнал (звуковий сигнал), який підтверджує збереження досягнутих даних.

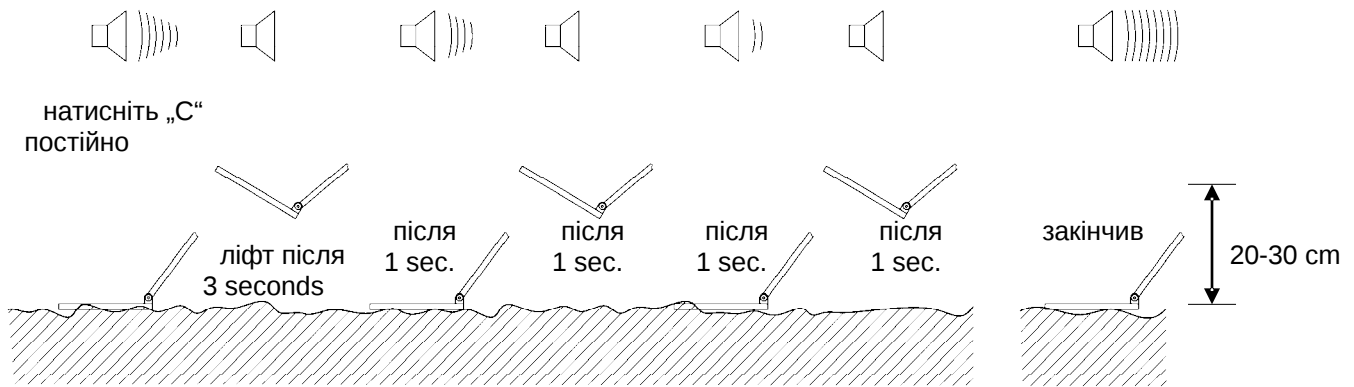


Fig. 3-5 ГРУНТОВА компенсація

3.3.2 Ручна точна адаптація до мінералізованої ґрунту

У разі складних умов землі детектор може бути адаптований вручну до мінералізована ґрунт.

Досягнуті дані будуть зберігатися навмисне, доки не з'явиться нова чудова адаптація початок (також, якщо детектор вимкнений, якщо батареї відсутні, якщо зберігати на складі, a.s.o.).

Процедура:

1. Встановіть перемикач режимів у положення "мінерал".
2. Покладіть голову пошуку на землю (будь ласка, виберіть область абсолютно безкоштовно з металу)
3. Натисніть кнопку "С" в рукоятці і тримайте її натиснутою.
4. Натисніть кнопку "+" в рукоятці і тримайте її натиснутою.
5. Через 3 секунди, утримуючи кнопку "С" та кнопку "+", натискає короткий тональний сигнал стає чутким.
6. Під час прослуховування короткого тону (сигнал) зупиняйте натискання кнопки "+", але продовжуйте тримати кнопку "С" натиснутою.

Концентрація металу попередньої ґрунту вказується тепер одним з них 14 діодів світлодіодного дисплея.

Підніміть головку пошуку та поверніть її на землю. Зберігаючи Кнопка "С" натиснута, ви можете налаштувати параметри концентрації мінералу натискаючи кнопки "+" відповідно "-", доки вона не відповідає ґрунтові умови і не більше звуковий сигнал виробляється під час цих високошвидкісних вниз рухи

Світлодіод на світлодіодному дисплеї зміщений вліво або вправо правильно за мінеральною концентрацією нинішньої ґрунту.

7. Зупиніть натискання кнопки "C": Ви почуєте один короткий сигнал (звуковий сигнал) який підтверджує зберігання архівованих даних.

3.3.3 Важливі примітки

ПРИМІТКА

Почніть компенсацію ґрунту лише після того, як детектор адаптується до температура навколишнього середовища. У разі температури понад 15 ° C між складом і місцем виявлення чекати приблизно 10 хвилин.

ПРИМІТКА

Якщо звуковий сигнал не зменшується під час переміщення вгору та вниз, рух пошуку, будь ласка, перевірте, чи є металевий об'єкт виявлено

ПРИМІТКА

При натисканні помилкою кнопка "C" під час виявлення довше, ніж при бл. 3 секунди баланс на землю змінить на інший стан ґрунту. Ти повинен повторити процедуру.

ПРИМІТКА

Програма "мінерал" адаптує детектор до металевих властивостей ґрунт Міни, що містять металеві компоненти з тією ж електромагнітною особливості можуть бути пропущені.

Використовуйте програму "мінерал" лише тоді, коли це абсолютно необхідно.

Рекомендація:

Створіть тестове поле в ґрунті для виявлення. Це поле повинно містити всі міни очікувати

3.4 Встановлення чутливості до виявлення

Коли він увімкнений, сповіщувач починається зі стандартної настройки чутливості. Цей стандартний параметр можна змінити, натиснувши кнопки "+" та "-" у вікні ручному стиску.

Рівень чутливості до виявлення символічно вказується довжиною світлодіодного барграфа у ручному стиску.

Вибрана чутливість буде збережена електронікою в усіх умовах (зміни температури та ін.).

Якщо ви працюєте з найвищою чутливістю до виявлення (поріг аудіосигналу), ми рекомендуємо в разі сильних змін температури (наприклад, від холоду) зберігання в умовах теплого стану), щоб змінити чутливість виявлення, як зазначено нижче:

| Зміна температури | Ремонт після |
|-------------------|--------------|
| up to 20°C | 5 min. |
| 40°C or more | 10 min. |

Вибрана чутливість залишається постійною протягом операції, доки детектор не буде вимкнений. Після кожного включення ви повинні знову вибрати потрібну чутливість виявлення.

ПРИМІТКА

З міркувань безпеки детектор завжди починає свою основну настройку чутливості, тобто з високою чутливістю детектування.

3.5 Операційна готовність, випробування на чутливість

Належну функцію металевого детектора можна перевірити за допомогою поставленої контрольної деталі наступним чином:

1. Перед початком процедури тестування переконайтесь, що всі три режими сигналізації (активна) (звуковий сигнал, LED-дисплей, вібрація).
2. Виберіть потрібну ґрунтову програму (встановіть перемикач режимів у положення "нормальний" або "мінеральний") та зачекайте, доки не буде завершено перевірку акумулятора.
3. Помістіть металошукач в зону, вільну від металів.
 - a. Звуковий сигнал не повинен бути чутним
 - b. Світильник не повинен світитися
 - c. Відсутність сигналу вібрації повинна бути помітною.
4. Перемістіть пробірку вертикально (рядом зверху) зверху (починаючи від телескопічного полюса приблизно на відстані 0,5 метра до пошукової голівки) до пошукової голівки, доки пробірка не буде розташована в центрі пошукової голівки. (Рука оператора повинна бути вільною від металевих частин, тобто ні годинників, ні кільця тощо).

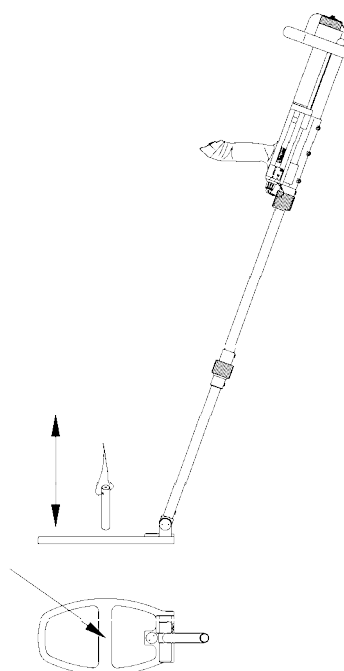


Fig. 3-6 Тест функцій

5. Під час наближення тесту до пошукової голови

- звуковий сигнал повинен збільшуватися.
- вібраційна сигналізація повинна бути відчутною.
- необхідно активізувати все більше освітлювальних діодів. Приблизно 7 світлодіодів повинні бути освітлені при дотику до центру пошуку голови

6. Видаліть зразки з пошукової голівки.

7. Вимкніть металевий детектор.

Зауваження:

Для перевірки компенсації металевого детектора ви можете помістити випробувальний шматочок у центр пошуку голови..

У програмі "нормальний" сила звукового сигналу зменшується до повного зникнення.

У програмі "мінерал" сила аудіосигналу залишається незмінною і зникає лише після короткого натискання кнопки "С" в ручному стиску.

3.6 Перевірка рівня ємності акумулятора

- Встановіть перемикач режимів у положення "ВИМК." У положення "нормальний" або "мінерал".

⇒ Прибл. 5 секунд - перерваний звуковий сигнал відповідно виробляються вібрації. Чим швидше сигнал, тим повніше батареї.

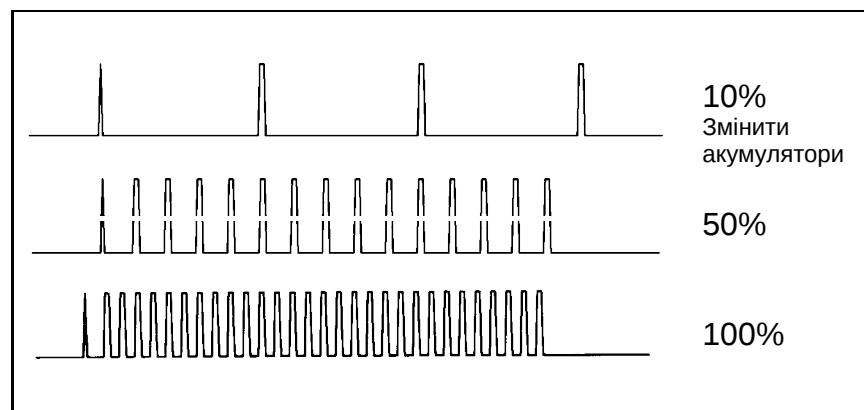


Fig. 3-7 Сигнал перевірки батареї

- Вимкніть детектор.

4. АВТОМАТИЧНІ СИГНАЛИ ДЛЯ ОПЕРАЦІЇ

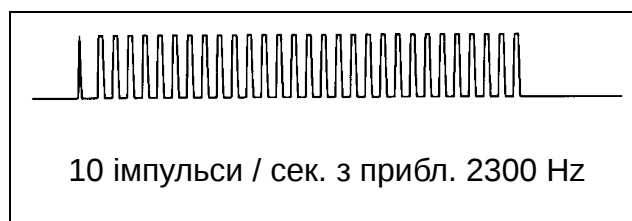
(Навчальні процедури для імітації звукових сигналів детектора)

Металевий детектор надає через гарнітуру / гучномовець велику кількість Інформації оператору. Ця коротка підготовка розділу дозволить користувачеві Стати знайомий з усіма різними сигналами тривоги і відмінними від них один одного.

Звичайно, звуковий сигнал тривоги виробляється лише за наявності відповідного сигналу конфігурація вибрана (дивіться розділ 3.1).

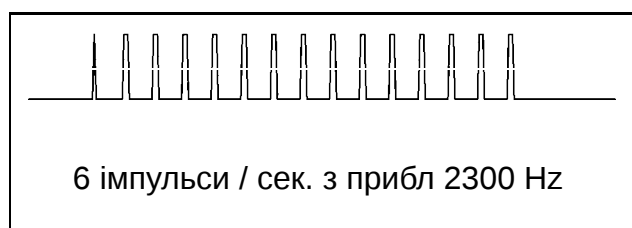
4.1 Повний сигнал заряду акумулятора (симуляція)

- Вставте 3 нових невикористовуваних акумулятора в батарейний відсік.
- Увімкніть сповіщувач.
- Близько перших 5 секунд після детектор увімкнений, швидкий імпульсний сигнал чутний.



4.2 Сигнал заряду акумулятора з 50% потужності (симуляція)

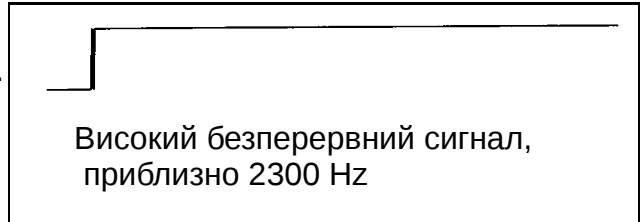
- Вставте 2 акумулятора в невикористані акумулятори та 1 майже пуста батарею відділення
- Увімкніть сповіщувач.
- Близько перших 5 секунд після детектор увімкнений, повільний імпульсний сигнал чутний. Цей сигнал відповідає залишковій батареї ємність 50%.



Чутливість виявлення залишається постійною, коли рівень напруги акумулятора знижується.

4.3 Низький заряд акумулятора (симуляція)

- Увімкніть сповіщувач.
- Покладіть головку пошуку на землю.
- Помістіть додаткову батарею або металеву частину на головці пошуку.
- Високий тон звучить постійно



Цей сигнал буде чутний, якщо батареї досягнуть низького рівня (не достатня потужність для роботи детектора на 100%).

Вібратор виробляє безперервний сигнал, поки не буде акумуляторів повністю виснажений.

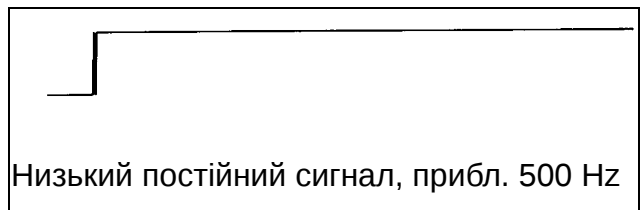
4.4 Детектор "не функціонуючий" сигнал (моделювання)

- Вставте 3 батареї у відсік для батарей.
- Від'єднати голову пошуку

- Увімкніть сповіщувач.

Через 5 сек. низький
Безперервний сигнал чутний.

Цей сигнал також буде утворюється, якщо знаходить електроніку несправність під час експлуатації.



Вібратор видає той самий сигнал.

Наступні параметри можуть бути несправними:

- 6 внутрішніх напруг, які відповідають за правильну роботу.
- Підключення до голови пошуку.
- Місткість, індукційна цінність та опір котушок у пошуковій головці.
- Напруга, час і енергія кожного імпульсу.

4.5 Типові сигнали виявлення цілі

Глибоко поховані великі металеві міни та невеликі металеві частини поблизу поверхні можуть можна диференціювати за допомогою звукового сигнал тривоги.

Перемістіть пошукову головку безперервною швидкістю над поверхнею землі.

Максимальний сигнал виявлення виробляється безпосередньо над центром шахта (металева частина) і вказана наступним чином:

- a) Максимальний гучність звукового сигналу.
- b) Світлодіоди на дисплеї підсвічуються (довжина пропорційна силі звукового сигналу)
- c) Вібрація рукоятки.

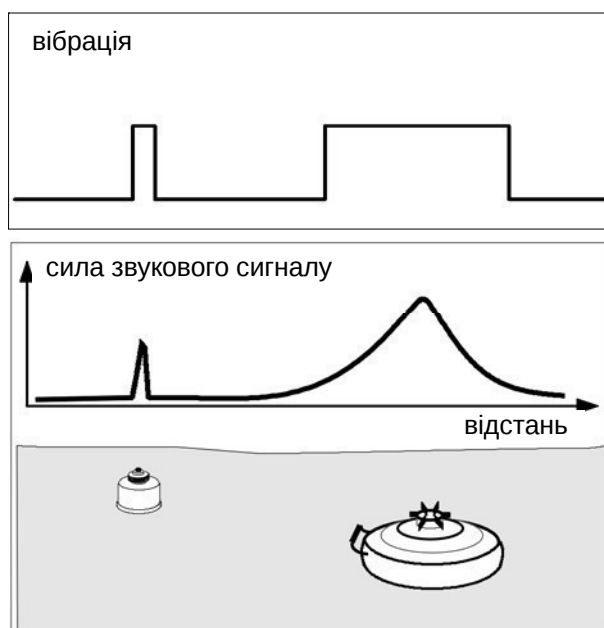


Fig. 4-1 Сигнали виявлення

Після виявлення металевих міни середнього розміру і більших, потужність сигналу досить сильна, щоб переключити порогове значення сигналізації відповідно на світлодіодний дисплей.

Зараз створюється другий аудіосигнал (II). Сигнал тривоги II вказує на те, що є велика кількість металу.

The 14th світлодіодів оптичного дисплея блимає і вказує, що активується другий сигнал детектування.

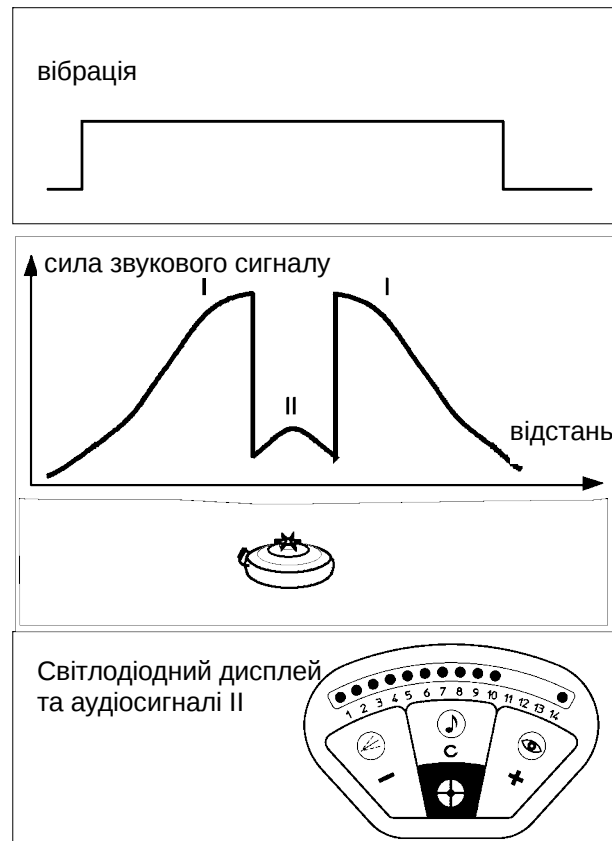


Fig. 4-2 Сигнали виявлення

Графік А вказує максимальний звуковий / візуальний сигнал при виявленні більших металевих предметів..

Графік В вказує максимальний аудіо / візуальний сигнал відповідно вібраційний сигнал при виявленні дуже маленьких шпильок металевих штовхачів у пластмасових шахтах AP, захованих у горизонтальному положенні.

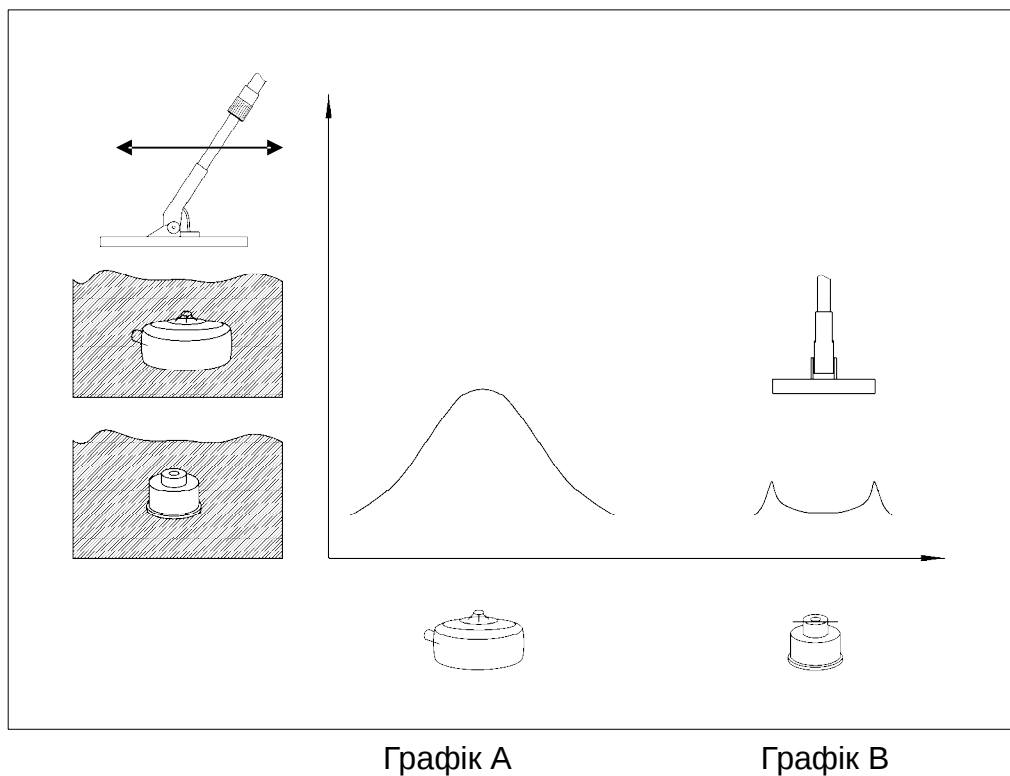
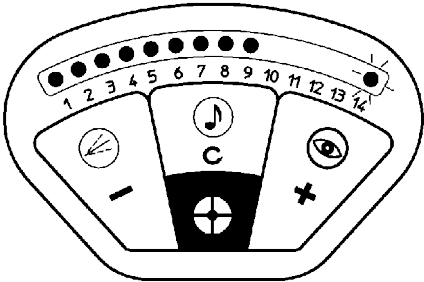
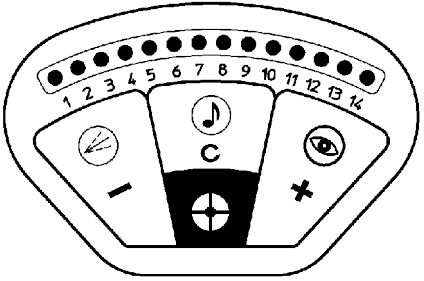
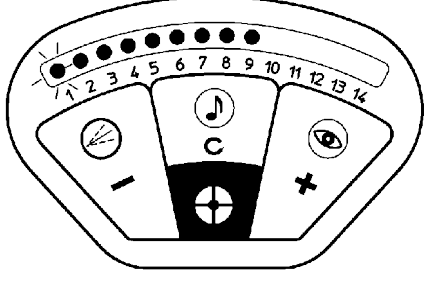
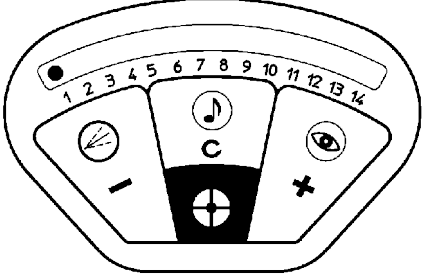


Fig. 4-3 - область максимального звукового сигналу під головою пошуку


5. ВІЗУАЛЬНІ СИГНАЛИ


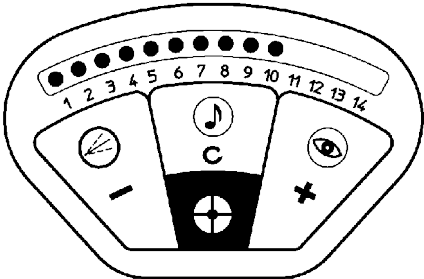
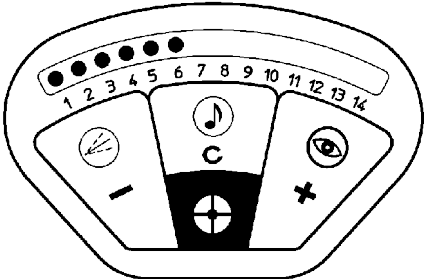
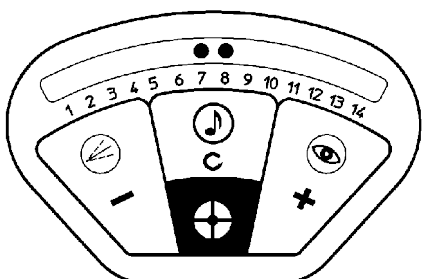

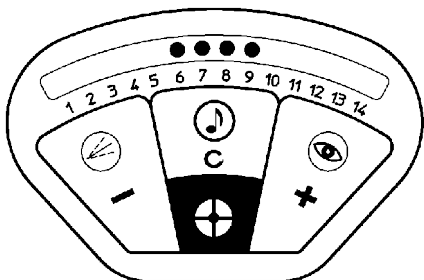
За умови, що ви вибрали конфігурацію будильника зі світлодіодним дисплеєм (будь Ласка дивіться розділ 3.1), світлодіодний дисплей у ручному стикуванні позначає Наступне умови

5.1 Візуальні сигнали під час виявлення


| Позиція вибору режиму | Значення | Світлодіодний дисплей |
|---------------------------------|---|--|
| normal mineral | Збільшити чутливість Натисніть кнопку + |  |
| | Натисніть кнопку + максимальна чутливість регулюється |  |
| | Знизити чутливість Натисніть кнопку - |  |
| | Натисніть кнопку - мінімальна чутливість налаштована |  |

Легенда:


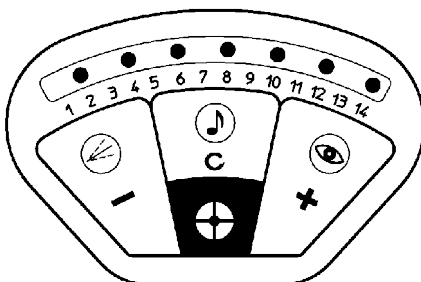
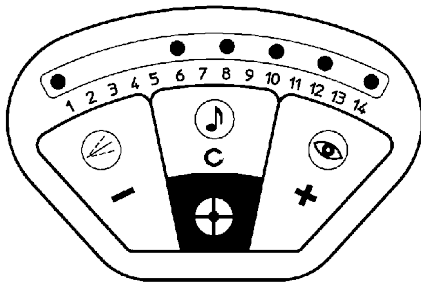
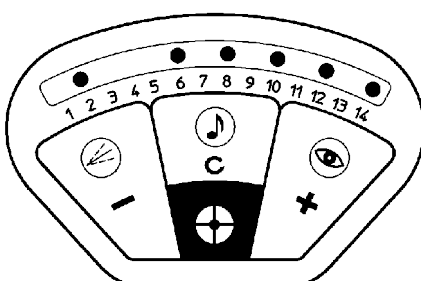
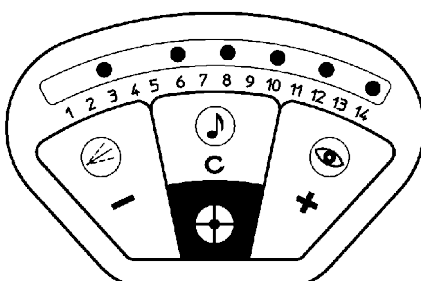
| | |
|---|--|
|  | Світловий індикатор блимає при натисканні кнопки |
| • | Світлодіод освітлений |

| Позиція вибору режиму | Значення | Світлодіодний дисплей |
|--|---|--|
|  | Зменшити гучність звукового сигналу Натисніть кнопку - |  |
| | Збільшити гучність звукового сигналу Натисніть кнопку + |  |
| normal mineral | Швидка компенсація Натисніть кнопку C |  |
| mineral  | Починаючи компенсацію ґрунту (будь ласка, зверніться до розділу 3.3) |  |

Legend:

| | |
|---|--|
|  | Світловий індикатор блимає при натисканні кнопки |
| | Світлодіод освітлений |

5.2 Візуальні повідомлення про помилки, причини та способи їх вирішення

| Позиція вибору режиму | Причина та засіб | Світлодіодний дисплей |
|---|--|--|
| <div>normal</div> <div>mineral</div>  | <p>Акумулятор немає достатньо енергії</p> <p>→ Вставте нові акумулятори.</p> |  |
| | <p>Дефект в електроніка</p> <p>→ Повернутися детектора до виробник або сервісний центр для ремонт</p> |  |
| | <p>Розбита голова пошуку кабель</p> <p>→ Повернутися детектора до виробник або сервісний центр для ремонт</p> |  |
| | <p>Пошук кабелю голови коротке замикання.</p> <p>→ Повернутися детектора до виробник або сервісний центр для ремонту</p> |  |

Legend:

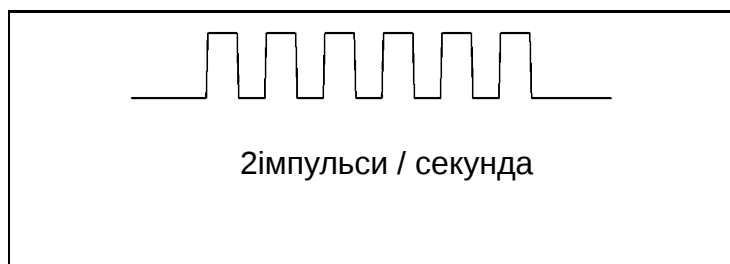
| | |
|--|--|
| | Світловий індикатор блимає при натисканні кнопки |
| | Світлодіод освітлений |

6. ВИБРАЦІЙНІ СИГНАЛИ ПРИ ВИЯВЛЕННІ РОБОТИ

За умови, що ви вибрали конфігурацію сигналізації з вібрацією (будь ласка, зверніться до глава 3.1), вібрація руки зчеплення вказує на наступні умови:

Сигнал

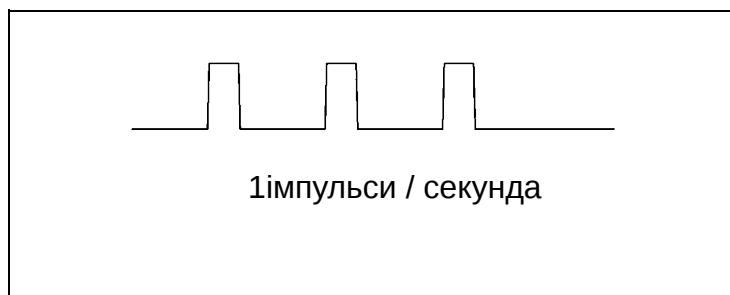
Значення



Вібрація після включення для близько 5 секунд.

Батареї заповнені.

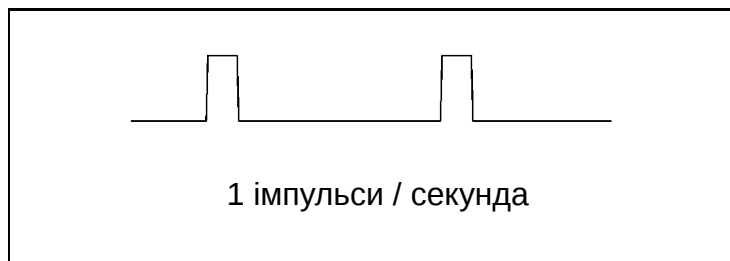
Металевий детектор готовий операція



Вібрація після включення для близько 5 секунд:

Батареї мають 50% енергії;

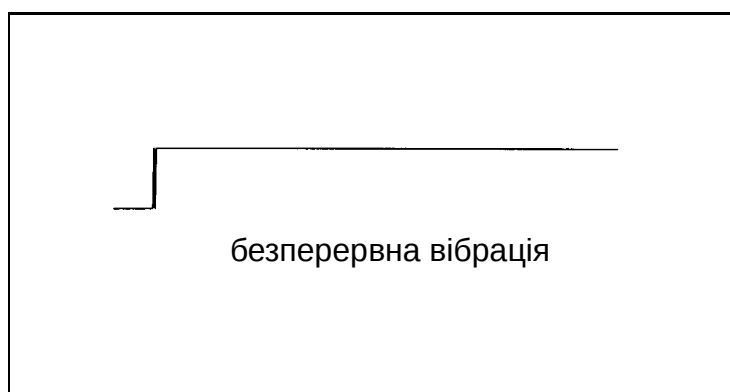
Металевий детектор готовий операція



Вібрація після включення для близько 5 секунд:

Батареї мають 10% енергії;

Металевий детектор готовий операція



Безперервна вібрація.

Акумуляторів недостатньо енергія

→ Вставте нові акумулятори.

Дефект в пошуковій головці, кабелі або електроніка

→ Поверніть металевий детектор до виробник або сервісний центр для ремонт

7. ПРАКТИЧНЕ ВИЯВЛЕННЯ РОБОТИ

Кожне місце пошукової голови має майже ту ж чутливість виявлення. Проте максимальний сигнал виявлення буде вироблений, якщо виявлений метал об'єкт знаходиться безпосередньо в центрі пошукової голови.

Металевий детектор використовує принцип динамічної функції, щоб уникнути помилкових сигналів та щоб забезпечити оптимальне регулювання ґрунту. Це означає, що пошукова голова повинна завжди слід рухатись, щоб забезпечити максимальну чутливість. Рухи може бути зроблено в бік або вперед і назад залежно від місцевості.

Якщо ви виявили металевий об'єкт, ви можете визначити його точну позицію за допомогою пошук максимального сигналу виявлення під час руху голови пошуку збоку та вперед / назад. Металеві предмети розташовані на хресті над пунктом обох рухів

7.1 Pinpointing

Щоб полегшити процедуру точного визначення металу Детектор оснащений PINPOINT-кнопкою. Натискаючи PINPOINT-кнопку, натисніть динамічний режим вимикається. Це означає сигнал виявлення більше не компенсується і ви можете шукати в центрі об'єкта з надзвичайно повільні рухи пошукової голови і без втрати чутливості виявлення.

Якщо ви зупиняєте натисканням кнопки PINPOINT-метал Детектори продовжуються в стандартному динамічному режимі.



PINPOINT-
button

ПРИМІТКА: Після того, як ви виявили точне положення металу об'єкт, підніміть пошукову головку з металевого предмета і потім припиніть натискання кнопки PINPOINT.

ПРИМІТКА: При визначенні ґрунтової компенсації металу детектор не автоматично змінюється. Тому використовуйте визначити функцію лише за необхідності і лише на короткий час. Якщо ви використовуєте функцію точного визначення протягом більш тривалого часу, а може бути вироблений безперервний аудіосигнал. Очистити неперервний звуковий сигнал, натиснувши кнопку "C".

ПРИМІТКА: Визначення не є вигідним у сильно мінералізованому вигляді і / або дуже нерівномірний ґрунт.

7.2 Виявлення в нерозрослих областях з овальною головою пошуку

Детектурна робота відносно проста в районах, вільних від рослинності, як оператор завжди має вільний вміст для пошуку голови. Ви можете перемістити голову пошуку за допомогою надзвичайно малої відстані до землі.

7.3 Виявлення в зарослих районах з овальною пошуковою головою

Виявлення мін у зоні, повної щільної рослинності, дуже небезпечно, складний і трудомісткий. Переміщуючи голову пошуку по землі, ви можливо, торкнетеся проводу поїздки або механізм випуску шахти, який є розташована поблизу поверхні землі (наприклад, PROM1), і може викликати вибух

Підготовлений дренаж добре знає запобіжні заходи в Росії зарослі райони, е. г перевіряючи, перш за все, траву та гілки з відпрацьовуйте дротяний затиск і обрежете траву та гілки потім уважно і т. д.

У будь-який час ви повинні мати безкоштовний вигляд голови пошуку. Ми маємо на увазі відомі SOP (стандартні операційні процедури).

ПРИМІТКА: SOP'S мають абсолютний пріоритет щодо будь-якої Інструкції керівництво

ПРИМІТКА: Безперервно переміщуйте головку пошуку як виявлення Система має принцип динамічної функції і адаптується сама постійно потрапляє в ґрунт.

ПРИМІТКА: Для визначення точної позиції швидше виявлений металевий об'єкт, натисніть PINPOINT-Кнопка і повільно перемістіть пошукову головку над металевий об'єкт (максимальний сигнал виробляється, коли металеві предмети знаходяться в центрі пошукової голівки).

7.4 Виявлення у водах

Ви також можете занурювати пошукову головку в рівнинні води, щоб виявити метал предмети або міни, приховані в землі.

Зазвичай існує більша різниця в температурі між повітрям і водою. Тому ми рекомендуємо наступну процедуру:

1. Пориньте пошукову головку в воду
2. Чекайте приблизно 15 секунд, поки пошукова голова не пристосувалася до температура води
3. Почніть компенсацію, коротко натиснувши кнопку "C"
4. Після того як сигнал тривоги припиниться, ви можете повільно перемістити головку пошуку над землею води і спостерігати сигнали виявлення.

ПРИМІТКА: SOP'S мають абсолютний пріоритет щодо будь-якої інструкції Керівництво


ПРИМІТКА: Безперервно переміщуйте головку пошуку як виявлення Система має принцип динамічної функції і адаптується сама постійно потрапляє в ґрунт.

ПРИМІТКА: Для визначення точної позиції швидше виявлений металевий об'єкт, натисніть PINPOINT-Кнопка і повільно перемістіть пошукову головку над металевий об'єкт (максимальний сигнал виробляється, коли металеві предмети знаходяться в центрі пошукової голівки).

8. ЦІЛЬОВА ДІЯЛЬНІСТЬ ДВОХ ДЕТЕКТОРІВ БУДЬ-ЯКІСТЬ

Якщо ви маєте намір оглянути ділянку з двома детекторами, що працюють поруч з кожним, то а Мінімальна відстань 2 м можлива за умови, що робоча частота металу детектори були налаштовані відповідно.

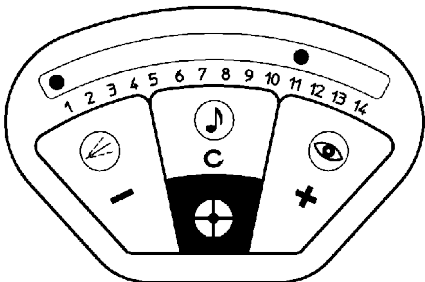
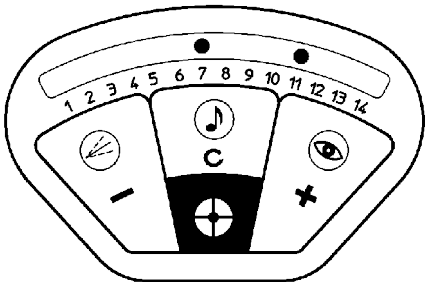
Налаштування робочої частоти виконується наступним чином:

1. Встановіть перемикач програм у положення 
2. Натисніть кнопку "C" в рукоятці і тримайте її натиснутою.

Як перевірку звучить короткий тон (звуковий сигнал) (натисніть кнопку "C") і на дисплеї загориться два світлодіоди.

Відрегулюйте робочу частоту кнопками "+" та "-" (утримуйте кнопку "C" натиснуто)

Відрегулюйте робочу частоту кнопками "+" та "-" (утримуйте кнопку "C" натиснуто)

| Детектор | LED-дисплей у ручному стиску |
|--|--|
| <p>Частота 1</p> <p>Детектор No. 1</p> |  <p>1st and 11th LED видимий</p> |
| <p>Частота 7</p> <p>Детектор No. 2</p> |  <p>7th and 11th LED видимий</p> |

Після налагодження потрібної робочої частоти відпустіть кнопку "C".

3. Встановіть селектор програм у положення "нормальний" або "мінерал" і почніть роботу з виявлення.

Досягнуті дані будуть зберігатися навмисне, доки не будуть вибрані нові частоти (навіть якщо детектор вимкнений, якщо батареї відсутні, якщо зберігати на складі, a.s.o.)

9. ВХІД ДАНИХ / ВИХІД ДАНИХ

9.1 Автоматичне виявлення UXO

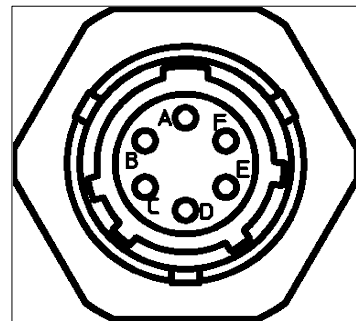
(Тільки розумні після того, як усі міни були очищені)

Металевий сповіщувач забезпечений виходом даних RS 232 на передній панелі. Дані вимірювань можна зберігати реєстраторами даних VALLON MEMOBOX MB4 або FIELD COMPUTER VFC1 (з зовнішнім джерелом живлення) і оцінено в ПК з програмним забезпеченням VALLEON EVA2000 ®

Швидкість збору становить 40 вимірювальних значень / сек.

Макет штифтів з'єднувача виглядає наступним чином:

- A: RxD RS 232
- B: Аудіосигнал для гарнітури
- C: +BSW
- D: Аудіосигнал/GPS
- E: TxD RS 232
- F: GND



Вид з передньої панелі
сторона

Fig. 9-1 – Введення та виведення даних RS 232

ПРИМІТКА: Ми рекомендуємо використовувати ПК з РК-екраном (ноутбук).

Активний комп'ютерний катодно-променевий екран викликає втручання у метал детектор Тому тримайте на відстані не менше 5 метрів (15 футів) від детектора під час збору даних!

9.2 Оновлення прошивки

Роз'єм оснащений введенням даних RS 232 для оновлення прошивки детектора.



Searching with Excellence