



OKM

GERMAN DETECTORS



OKM ROVER C4

KULLANIM KILAVUZU

OKM Türkiye
Göksu mah. Gazi bulvarı No: 461/20
07260 Kepez, Antalya
Türkiye

Telefon: +90 549 179 06 07
İnternet: www.okm-turkiye.com/tr

Facebook: www.facebook.com/okmmetaldetectors
Instagram: www.instagram.com/okmdetectors
YouTube: www.youtube.com/user/OKMDetectors

Bu kullanım kılavuzunda yer alan tüm bilgiler önceden haber verilmeksizin değiştirilebilir.

OKM bu belge için herhangi bir garanti vermez. Bu, sınırlama olmaksızın, ticari elverişlilik ve belirli bir amaca uygunluk zımni garantileri için de geçerlidir. OKM, bu kullanım kılavuzundaki hatalardan veya bu malzemenin teslimatı, çalıştırılması ya da kullanımıyla bağlantılı arıza veya dolaylı zarar ya da kayıplardan sorumlu değildir.

Bu belge "olduğu gibi" ve herhangi bir garanti olmaksızın sağlanmaktadır. OKM hiçbir durumda, bu belgedeki hatalardan kaynaklanan kâr kaybı, kullanım veya veri kaybı, iş kesintisi ya da diğer dolaylı zararlardan sorumlu tutulamaz. Bu kullanım kılavuzu ve birlikte verilen diğer tüm materyaller yalnızca bu ürün için kullanılmalıdır. Program kopyalarına yalnızca yedekleme amacıyla izin verilir. Bu programların orijinal veya değiştirilmiş biçimde yeniden satışı kesinlikle yasaktır.

Bu kullanım kılavuzu, OKM'nin önceden yazılı izni olmadan tamamen veya kısmen kopyalanamaz, çoğaltılamaz veya başka bir dile çevrilemez.

Copyright © 2021 OKM GmbH. Tüm hakları saklıdır.

İçindekiler

1 Giriş	4
1.1 ÖNSÖZ	4
1.2 ÖNEMLİ NOTLAR	5
1.3 BAKIM VE ÖZEN	6
1.4 KAZI SIRASINDA PATLAMA TEHLİKESİ	7
1.5 BAKIM VE KULLANIM	7
1.6 YATIRIMINIZI KORUYUN	8
2 Teknik veriler	9
2.1 KONTROL ÜNİTESİ	9
2.2 KABLOSUZ VERİ AKTARIMI	9
2.3 STANDART PROB	10
2.4 SUPER SENSOR	10
3 Kumanda elemanları	11
3.1 KONTROL ÜNİTESİ	12
3.2 STANDART PROB / SUPER SENSOR	15
3.3 BLUETOOTH KULAKLIK	15
4 Montaj ve hazırlık	17
4.1 BLUETOOTH EŞLEŞTİRME	17
4.2 DEDEKTÖRÜ MONTE ETME	19
5 Çalışma modları	21
5.1 3D GROUND SCAN	21
5.2 PINPOINTER	28
5.3 MAGNETOMETER	32
5.4 MINERAL SCAN	34
5.5 MEMORY TO PC	39
5.6 AYARLAR	41
5.7 BİLGİ	45
6 Veri aktarımını hazırlama	46

BÖLÜM 1

Giriş

1.1 ÖNSÖZ

Değerli müşterimiz,

OKM GmbH'nin tüm mühendisleri ile satış, eğitim ve destek ekipleri Rover C4'ü satın aldığınız için size teşekkür eder.

Rover C4 dedektörü elektromanyetik imza okuma (EMSR) prensibiyle çalışır. Cihaz, metal nesnelerin tespiti yanı sıra kaya katmanları, boşluklar, çatlaklar, faylar, yeraltı suları ve diğer metal olmayan nesneler gibi doğal zemin özelliklerini de tespit edebilir. Bu nedenle cihaz özellikle mezar odalarının, definelerin, gömülü hatların, tankların ve benzerlerinin yerini belirlemek için uygundur.

Rover C4, farklı yapı ve kaplarda gömülü nesnelerin araziye kazmaya gerek kalmadan tahribatsız olarak konumlandırılmasını, belgelenmesini ve analiz edilmesini sağlar. EMSR, tespitin gerekli olduğu ve kazının mümkün olmadığı yerlerde özellikle avantajlıdır. Rover C4'ün basit ve esnek kullanımı sayesinde kısa sürede tekrarlanabilir sonuçlar elde edersiniz.

Uzman ekibimizle ürünlerimizin düzenli olarak kontrol edilmesini sağlıyoruz. Uzmanlarımız, kaliteyi sizin için daha da iyileştirmek amacıyla yeni geliştirmeler uygular.

Ürünlerimizden birini satın almanız veya kullansanız bile, aramalarınızın başarılı olacağını ve bir buluntu elde edeceğinizi garanti edemeyiz. Gizli ve gömülü nesnelerin tespiti çok sayıda faktöre bağlıdır. Bildiğiniz gibi dünyada doğal sönmemesi az ya da çok güçlü olan farklı zemin türleri vardır. Zemin özelliklerindeki değişiklikler ölçüm sonuçlarını bozabilir ve değiştirebilir. Yeraltı suyunun çok olduğu, değişken kil katmanları, kum ve nemli zeminlerin bulunduğu bölgelerde tarama daha zordur ve üretici veya modelden bağımsız olarak her cihazın maksimum tespit derinliği azalabilir.

Bu cihazın daha önce kullanıldığı yerler hakkında daha fazla bilgiyi web sitemizde bulabilirsiniz. Cihazlarımız sürekli olarak test edilir. İyileştirmeleri ve güncellemeleri web sitemizde yayımlarız.

Şirketimiz için geliştirmelerimizi ve teknolojimizin “araştırma ve geliştirme” aşamalarında edinilen tüm bilgileri korumak gereklidir. Bunun için mevzuat, patentler ve marka tescilleri çerçevesinde hareket ediyoruz.

Bu kullanım kılavuzunu okumak ve Rover C4'ün kullanımı, çalışması ve uygulamasıyla tanışmak için zaman ayırın. Ayrıca fabrikamızda ve yerinde OKM cihazları için eğitimler sunuyoruz. Yardım ve destek için dünya çapında bir bayi ağımız bulunmaktadır. Daha fazla bilgiyi www.okm-turkiye.com/tr web sitemizde bulabilirsiniz.

1.2 ÖNEMLİ NOTLAR

Rover C4'ü ve aksesuarlarını kullanmadan önce bu kullanım kılavuzunu dikkatlice okuyun. Kılavuz, dedektörün kullanımını açıklar ve dikkat gerektiren olası tehlike kaynaklarına işaret eder.

Rover C4 ve aksesuarları, yeraltındaki anomalilerin ve bozulmaların analizi, belgelenmesi ve tespiti için kullanılır. Zemin yapısına ilişkin kaydedilen veriler bir bilgisayara aktarılır ve yazılımımızla grafik olarak gösterilir. Yazılıma ilişkin ek notlara uyulmalıdır. Lütfen Visualizer 3D Studio belgelerini okuyun!

1.2.1 Genel notlar

Rover C4 elektronik bir cihazdır ve her elektronik cihaz gibi dikkatli ve özenli kullanılmalıdır. Belirtilen güvenlik talimatlarına uyulmaması veya cihazın amacı dışında kullanılması, elektroniğe ve/veya bağlı aksesuarlara ya da bileşenlere zarar verebilir veya bunları tahrip edebilir. Cihaz, usulsüz açılması halinde üniteyi tahrip eden entegre bir kurcalama önleme modülüyle donatılmıştır. Cihazın içinde kullanıcı tarafından bakımı yapılabilecek parça bulunmamaktadır.

1.2.2 Olası sağlık riskleri

Doğru kullanıldığında bu cihaz normalde herhangi bir sağlık riski oluşturmaz. Güncel bilimsel bilgilere göre yüksek frekanslı sinyaller düşük güçleri nedeniyle insan vücudu için zararsızdır.

1.2.3 Ortam

Cihazı soğuk bir yerden daha sıcak bir yere taşıırken yoğuşmaya dikkat edin. Cihazı ancak olası yoğuşma buharlaştıktan sonra çalıştırın. Cihaz hava koşullarına dayanıklı değildir; su veya yoğuşma cihazı tahrip edebilir.

Büyük elektrik motorlarının veya korumasız hoparlörlerin yakınında bulunabilecek güçlü manyetik alanlardan kaçının. Mümkünse cihazı bu tür tesislere 50 metreden (150 ft) daha yakın mesafede kullanmayın.

Zemindeki kutu, sac, çivi, vida veya hurda gibi metal nesneler tarama verilerinizi etkileyebilir ve sonuçları bozabilir. Üzerinizde taşıdığınız cep telefonu, anahtar, takı vb. metal nesneleri de çıkarın. Çelik burunlu ayakkabı giymeyin.

1.2.4 Gerilim

Güç kaynağı belirtilen değer aralığının dışına çıkmamalıdır. Yalnızca birlikte verilen onaylı şarj cihazlarını, pilleri ve akümülatörleri kullanın.



Asla 115/230 voltluk şebeke gerilimini kullanmayın.

1.2.5 Veri güvenliği

Aşağıdaki durumlarda veri hataları oluşabilir:

- verici modülün menzili aşılmışsa,
- cihazın güç kaynağı veya aküler çok zayıfsa,
- kablolar çok uzunsa,
- cihaz parazit yayan cihazlara çok yakın çalıştırılıyorsa veya
- olumsuz atmosferik koşullar (fırtına, şimşek vb.) varsa.

1.3 BAKIM VE ÖZEN

Bu bölümde, ölçüm cihazınızın ve tüm aksesuarlarının uzun süre iyi durumda kalması ve iyi ölçüm sonuçları vermesi için bunlara nasıl bakım yapacağınızı öğreneceksiniz.

Mutlaka kaçınin:

- su girmesinden
- yoğun kir ve toz birikmesinden
- sert darbelerden
- güçlü manyetik alanlardan
- uzun süre yüksek sıcaklığa maruz kalmaktan

Cihazınızı temiz, kuru ve yumuşak bir bezle temizleyin. Hasarı önlemek için cihazı ve aksesuarlarını her zaman uygun şekilde taşıyın.

Rover C4'ünüzü kullanmadan önce tüm pillerin ve akülerin tamamen şarj edildiğinden emin olun.

Harici aküleri şarj etmek için yalnızca birlikte verilen onaylı şarj cihazlarını kullanın.

1.4 KAZI SIRASINDA PATLAMA TEHLİKESİ

Ne yazık ki son iki dünya savaşı, dünyanın birçok yerindeki toprağı patlayıcı bir hurda yığınınına da dönüştürmüştür. Bu ölümcül kalıntıların çoğu hâlâ toprağın altındadır. Cihazınız metal bir nesnenin sinyalini gösterdiğinde dikkatsizce kazmaya ve deşmeye başlamayın. Bir yandan gerçekten nadir bir buluntuya anarılabilir şekilde zarar verebilirsiniz, öte yandan nesne “kötü tepki verebilir” ve patlayabilir.

Yüzeye yakın toprağın rengine dikkat edin. Toprağın kırmızı veya kırmızımsı renkte olması pas izlerine işaret eder. Bulunan nesnelerde mutlaka şekillerine dikkat edin. Kavisli veya yuvarlak nesneler, özellikle düğmeler, halkalar veya küçük pimler görünüyorsa bir alarm işareti olmalıdır. Aynı durum tanınabilir mühimmat, fişek ve mermiler için de geçerlidir. Mühimmatı bulunduğu yerde bırakın, dokunmayın ve kesinlikle hiçbir şeyi eve götürmeyin. Savaş malzemeleri devrilmeli, asitli veya bilyeli fünyelerle donatılmıştı. Bu bileşenler zamanla paslanmış ve en küçük hareket bile bazı parçaların kırılmasına ve tetiklenmesine neden olabilir. Fişek veya büyük mühimmat gibi görünüşte zararsız nesneler bile hiç de zararsız değildir.

Böyle bir nesne hareket ettirilirse bu kristaller sürtünme oluşturabilir ve patlamaya neden olabilir. Bu tür kalıntılar bulursanız yeri işaretleyin ve buluntuyu mutlaka polise bildirin. Bu nesneler yürüyüşçüler, gezintiye çıkanlar, çiftçiler, çocuklar ve hayvanlar için her zaman hayati tehlike oluşturur.

1.5 BAKIM VE KULLANIM

Rover C4 sağlam bir cihazdır, ancak uygunsuz kullanım için tasarlanmamıştır. Zemin tarayıcınızın bakımı için bazı önemli kurallara uyulmalıdır:

- Cihazı çalılar ayırmak, sert hareketlerle yüzeyleri düzlemek veya taş kaldırmak için KULLANMAYIN.
- Cihazı suya DÜŞÜRMEYİN ve yağmurda veya nemli havada KULLANMAYIN.
- Cihazı geceleri çiy oluşabilecek açık alanda BIRAKMAYIN.
- Cihazı çok ısınabilecek yerlerde SAKLAMAYIN.
- Cihazı yüksek sıcaklıklar oluşabilecek bir aracın bagajında BIRAKMAYIN.
- Elektroniğin, anahtarların veya kumanda elemanlarının içine ya da üzerine yağlayıcı, temizleyici, çözücü, sızdırmazlık maddesi veya başka kimyasallar PÜSKÜRTMEYİN.
- Dedektörün elektroniğini değiştirmeye veya onarmaya ÇALIŞMAYIN, aksi takdirde garanti geçersiz olur.
- Toz ve son kullanımdan kalan kalıntıları gidermek için cihazınızı yumuşak, kuru veya hafif nemli bir bezle temizleyin.
- Cihazı öngörülen kullanım koşullarında kullanın.

- Cihazda hasar oluşmasını önlemek için dedektörü uygun OKM Power Pack ile kullanın.

Garanti; kaza, ihmal veya kötüye kullanımdan kaynaklanan hasarları kapsamaz.

1.6 YATIRIMINIZI KORUYUN

Dedektör kullanıcıları, yeni dedektörleri giderek daha zayıf tepki verdiğinde ve ilk performansının bir kısmını kaybetmiş gibi görüldüğünde çoğu zaman hayal kırıklığına uğrar. Aşağıdaki temel bakım ve koruma önerilerine uyarak bunu önleyebilirsiniz:

- Dedektörünüzü tam olarak bu kullanım kılavuzunda önerildiği şekilde kullanın.
- Yalnızca onaylı OKM Power Pack'leri kullanın.
- Probu sert ve katı nesnelere veya yüzeylere çarpmayın.
- Probu, özellikle çakıl veya sert, taşlı zemin üzerinde, zeminin hafifçe üzerinde tutun.
- Su içinde veya suya yakın çalışıyorsanız ya da yağmur olasılığı varsa kontrol ünitesinin gövdesini su geçirmez bir kılıf veya plastik bir torbayla örtün. İçeride yoğunlaşma oluşmaması için cihazın “nefes alabildiğinden” emin olun.
- Her kullanımdan sonra toz, nem ve diğer kirleri gidermek için dedektörü yumuşak bir bezle temizleyin.
- Dedektörü sıcak havada araçla taşıyorsanız, mümkünse yolcu bölmesinin zeminine koyun. Peli taşıma çantası ek koruma sağlar. Dedektörün bagajda veya bir kamyonetin kasasında korumasız şekilde yuvarlanmasına kesinlikle izin vermeyin.
- Depolama sırasında dedektörünüzü tozdan, nemden ve aşırı sıcaklıklardan koruyun.
- Gönderim için orijinal kartonu veya aynı derecede sağlam bir kabı kullanın ve tüm parçaları yeterince destekleyin.
- Dedektörünüze her hassas elektronik cihaz gibi davranın. Normal define aramasının gereksinimleri için tasarlanmış olsa da özenli bakım yine de vazgeçilmezdir.

BÖLÜM 2

Teknik veriler

Teknik veriler ortalama değerlerdir. Çalışma sırasında küçük sapmalar olabilir.

2.1 KONTROL ÜNİTESİ

Boyutlar (U x G x Y)	360 x 320 x 140 mm
Ağırlık	1,6 kg
Giriş (maks.)	19 V DC, 3,16 A, 60 W
İşlemci / Ana CPU	Cortex M3, 32 MHz
İşlemci / Yardımcı CPU	Cortex M0, 24 MHz
Ekran	3,5" rezistif dokunmatik ekran, 480 x 320 piksel
Ekran CPU'su	Cortex M3, 32 MHz, 128 KB RAM
Veri belleği	4 GB
Örnekleme hızı	1024 değer / saniye
Ölçüm çözünürlüğü	16 bit
Çalışma sıcaklığı	-10 – 60 °C
Depolama sıcaklığı	-20 – 70 °C
Ses	dahili hoparlör / Bluetooth
Hava nemi	%5 – %75
Su geçirmez	Hayır

2.2 KABLOSUZ VERİ AKTARIMI

Teknoloji	Bluetooth 5.1
Frekans aralığı	2,402 – 2,480 GHz
Maks. aktarım hızı	1 Mbit/s
Maks. verici gücü	+8 dBm
Maks. menzil	yakl. 10 m

2.3 STANDART PROB

Uzunluk	445 mm
Şaft çapı / LED Orbit	35 mm / 65 mm
Ağırlık	0,4 kg
Sensör teknolojisi	SCMI-15-D

2.4 SUPER SENSOR

Uzunluk	960 mm
Şaft çapı / LED Orbit	50 mm / 65 mm
Ağırlık	0,9 kg
Sensör teknolojisi	SCMI-15-D

BÖLÜM 3

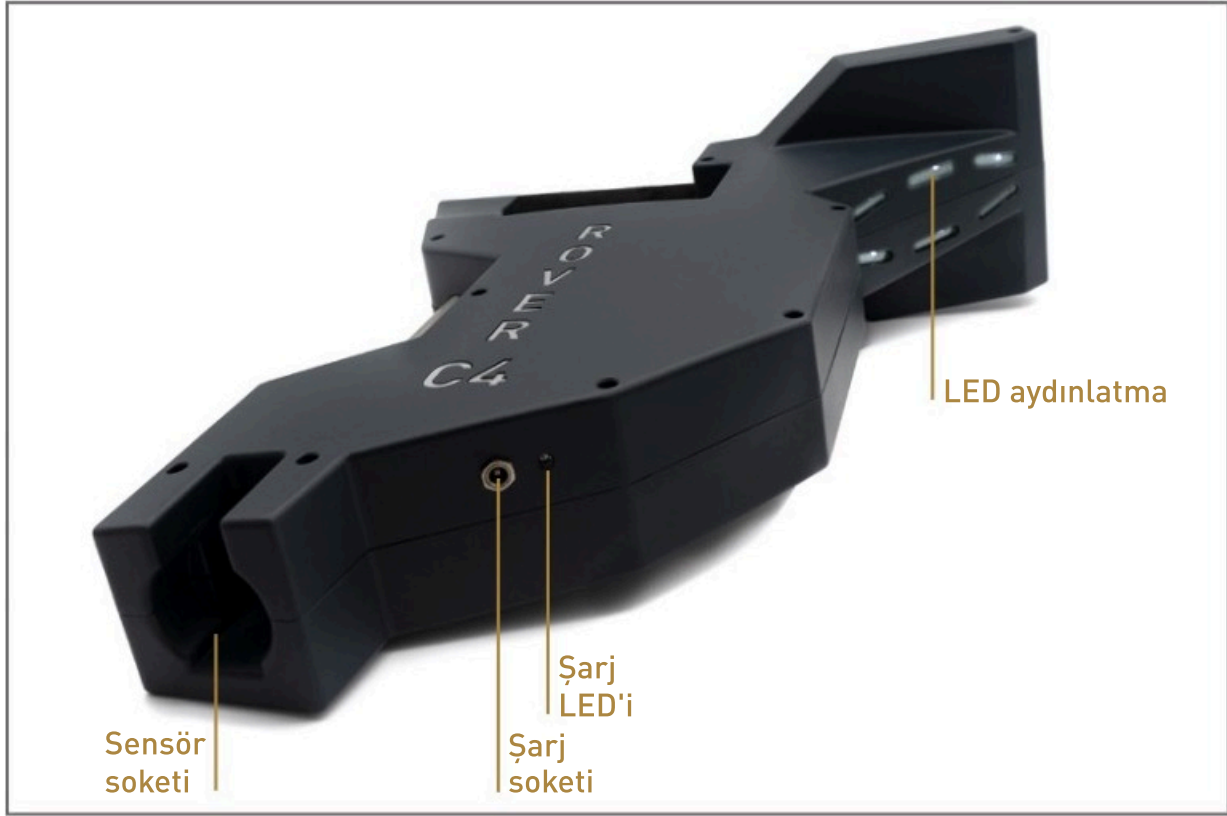
Kumanda elemanları

Bu bölümde, bu ölçüm cihazının tüm kumanda elemanlarının temel kullanımını öğreneceksiniz. Tüm bağlantılar, girişler ve çıkışlar ayrıntılı olarak açıklanmaktadır.

Standart problu monte edilmiş metal dedektörü



3.1 KONTROL ÜNİTESİ



Şarj soketi / şarj LED'i: Dahili akü çok zayıfsa, uygun şarj cihazını şarj soketine takarak aküyü şarj etmeniz gerekir. Şarj sırasında şarj LED'i **turuncu** yanar. Şarj LED'i söner sönmez akü tamamen şarj olmuştur.

Sensör soketi: Prob bu sokete takılır. Prob olmadan ölçüm yapılamaz. Standart probu veya Super Sensor'ü takabilirsiniz.

LED aydınlatma: Tarama alanını aydınlatmak için LED'ler açılabilir (bkz. "5.6.4 Aydınlatma", sayfa 43).

Dokunmatik ekran / tuşlar: Ekran tüm çalışma modlarını, mesajları ve ölçüm durumlarını gösterir. Modern bir dokunmatik ekrandır: İşlev alanlarına dokunarak seçenekleri ve ayarları değiştirirsiniz (daha fazla bilgi için bkz. "5.6 AYARLAR", sayfa 41). Ekranın altında, cihazı dokunmatik ekran olmadan kullanmanızı sağlayan 4 tuş bulunur. Tuşların işlevleri aşağıdaki tabloda ve her çalışma modunun bölümünde açıklanmıştır.



Tuş Açıklama



Bu tuşun 2 farklı işlevi vardır:

- 1) Dedektörü açma ve kapatma. Cihaz kapalıyken bu tuşa basarsanız cihaz açılır ve çalışma LED'i **yeşil** yanar. Kapatmak için LED sönene kadar tuşu en az 3 saniye basılı tutun.
- 2) Ölçümü başlatma ve manuel darbe modunda tek tek darbeleri tetikleme.



Sonraki seçeneği seçme veya sonraki ayara geçme.



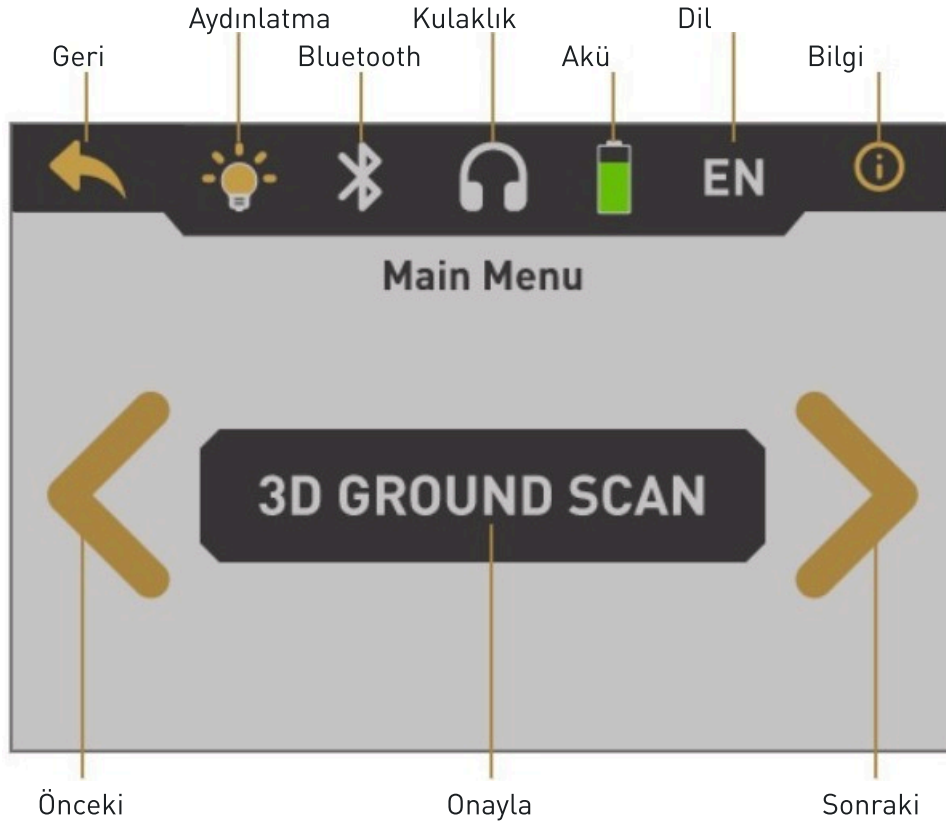
Seçimi onaylama veya bir ayar değerini değiştirme.



Önceki ekrana dönme veya bir işlemi iptal etme.

Hoparlör: Varsayılan olarak ses dahili hoparlörlerden verilir. Bluetooth kulaklık dedektörle eşleştirildikten sonra hoparlörler devre dışı kalır. Ses seviyesi ayarlar menüsünde ayarlanır, bkz. "5.6.1 Ses seviyesi", sayfa 41.

Rover C4 metal dedektörü tuşuyla açıldıktan sonra sistem başlatılırken bir açılış ekranı gösterilir. Ardından ana menüde tuşuyla veya dokunmatik ekrandaki oklara dokunarak istediğiniz çalışma modunu seçin. İsteddiğiniz seçenek görüldüğünde **OK** tuşuyla veya doğrudan ekrandaki düğmeye dokunarak onaylayın.



Önceki: Önceki seçeneğe geçmek için bu alana dokununuz. İlk seçenekte seçim otomatik olarak son seçeneğe geçer.

Onayla / OK: Geçerli seçeneği onaylamak için bu alana parmağınızla dokununuz. Aynı sonucu **OK** tuşuyla da elde edersiniz.

Sonraki: Sonraki seçeneği göstermek için bu alana parmağınızla dokununuz. Tüm seçeneklerin sonunda seçim otomatik olarak ilk seçeneğe döner. Aynı sonucu ➤ tuşuyla da elde edersiniz.

Geri: Geri simgesiyle Magnetometer, Pinpointer, 3D Ground Scan veya Mineral Scan gibi etkin bir çalışma modunu sonlandırabilirsiniz. Ayrıca örneğin bir alt menüden çıkmak için önceki ekrana dönebilirsiniz. Aynı sonucu ⬅ tuşuyla da elde edersiniz.

Aydınlatma: Arama alanını aydınlatmak için ekranın arka tarafındaki LED'leri açar. Bu simgeye dokunarak LED aydınlatmayı açar veya kapatırsınız. Daha fazla bilgi için bkz. "5.6.4 Aydınlatma", sayfa 43.

Bluetooth: Kablosuz bağlantı simgesi, bilgisayarınızla Bluetooth bağlantısının başarıyla kurulup kurulmadığını gösterir.

Kulaklık: Varsayılan olarak tüm sesler dahili hoparlörlerden verilir. Kulaklık simgesi, Rover C4'e bir Bluetooth kulaklığın başarıyla bağlanıp bağlanmadığını gösterir. Bluetooth kulaklığın nasıl bağlanacağını öğrenmek için "5.6.2 Kulaklık", sayfa 42 bölümünü okuyunuz.

Akü: Akü simgesi dahili akünün mevcut şarj durumunu gösterir. Akü çok zayıfsa (), uygun şarj cihazıyla şarj etmeniz gerekir.

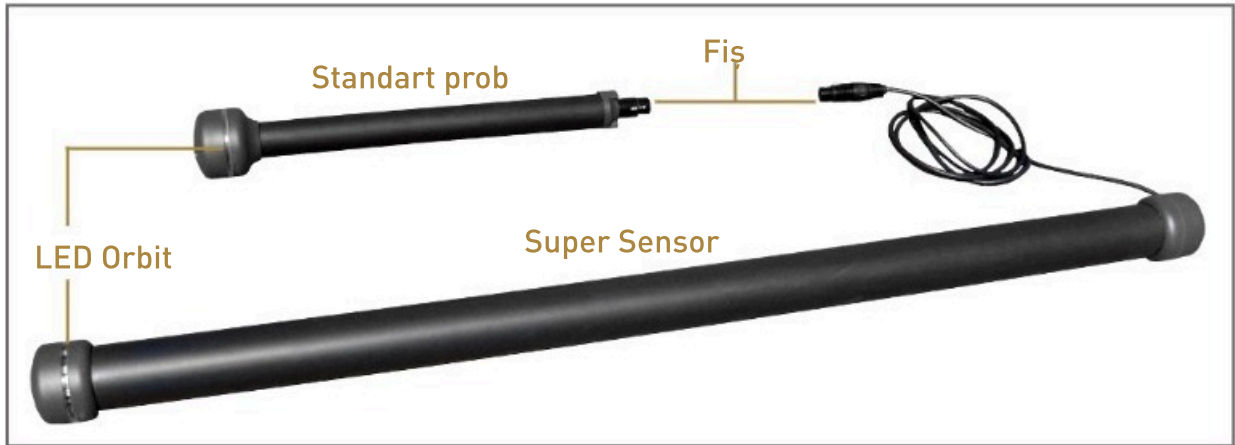
Dil: Dil simgesi, arayüz için seçilen dili ISO 639-1 standardına göre iki harfli kod olarak gösterir. Dil simgesine dokunarak, mevcut herhangi bir dili seçebileceğiniz dil ekranını açarsınız. Tercih ettiğiniz dili nasıl ayarlayacağınızı öğrenmek için “5.6.3 Dil”, sayfa 42 bölümünü okuyun.

Bilgi: Bilgi simgesi yalnızca ana menüde görünür ve “5.7 BİLGİ”, sayfa 45 bölümünde açıklanan bilgi ekranına bir kısayoldur.

3.2 STANDART PROB / SUPER SENSOR

Her iki ölçüm probu da tarama sırasında ölçüm değerlerini renk değişimleriyle gösterebilen bir ışıklı küre olan *LED Orbit* ile donatılmıştır.

Fiş, probu kontrol ünitesinin sensör soketine bağlamaya yarar.



3.3 BLUETOOTH KULAKLIK

Rover C4, piyasada bulunan herhangi bir Bluetooth kulaklıkla kullanılabilir. Rover C4'ünüzle birlikte bir Bluetooth kulaklık zaten teslim edilmektedir.



Kulaklığı metal dedektörünüzle kullanmak için:

1. Ana menüde “Settings” öğesini seçin.
2. Ardından “Headphones” öğesini seçin.
3. Bluetooth kulaklığınızı açın ve eşleştirme tuşuna basın.

Rover C4, 60 saniye boyunca bağlantı kurmaya çalışır. Kulaklık ile cihaz arasındaki Bluetooth bağlantısı başarıyla kurulursa kulaklık simgesi  yerine  olarak değişir. Aksi takdirde tekrar deneyin.

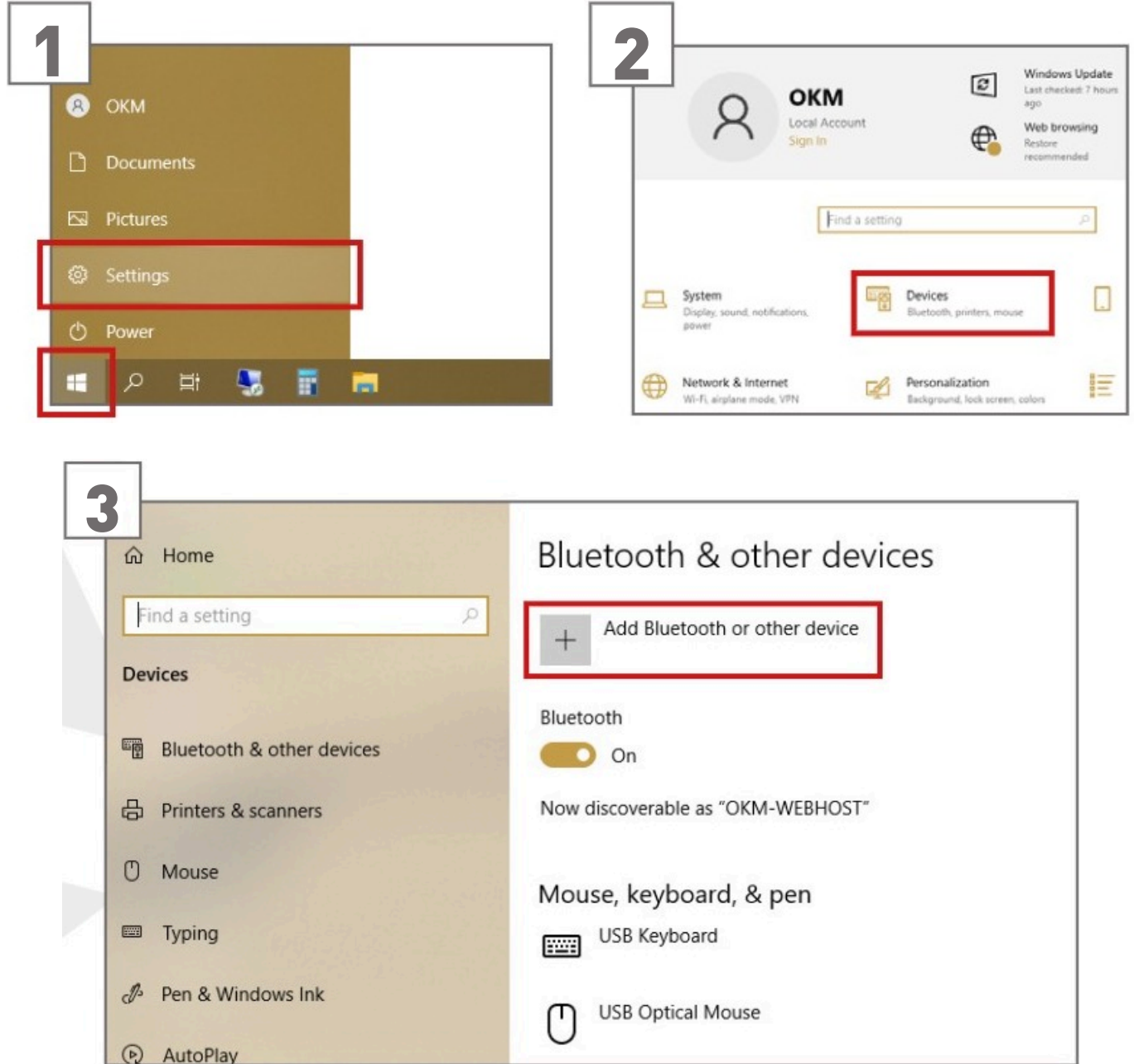
Bluetooth kulaklığın bağlanması ile ilgili ayrıntılı bilgileri “5.6.2 Kulaklık”, sayfa 42 bölümünde de bulabilirsiniz.

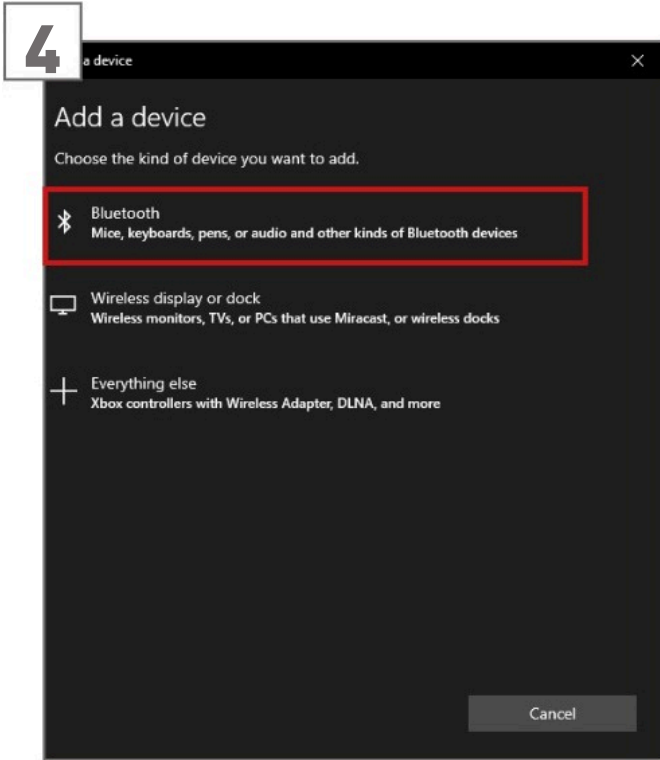
BÖLÜM 4

Montaj ve hazırlık

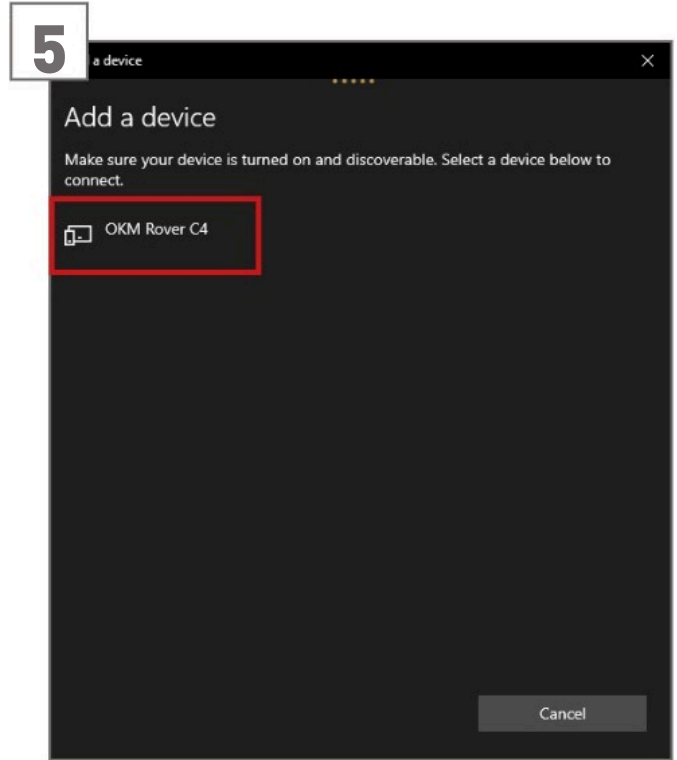
4.1 BLUETOOTH EŞLEŞTİRME

Tarama verilerini Visualizer 3D Studio yazılımına aktarabilmeniz için bilgisayarınızın Bluetooth'unun OKM dedektörünüzle eşleştirilmesi gerekir.

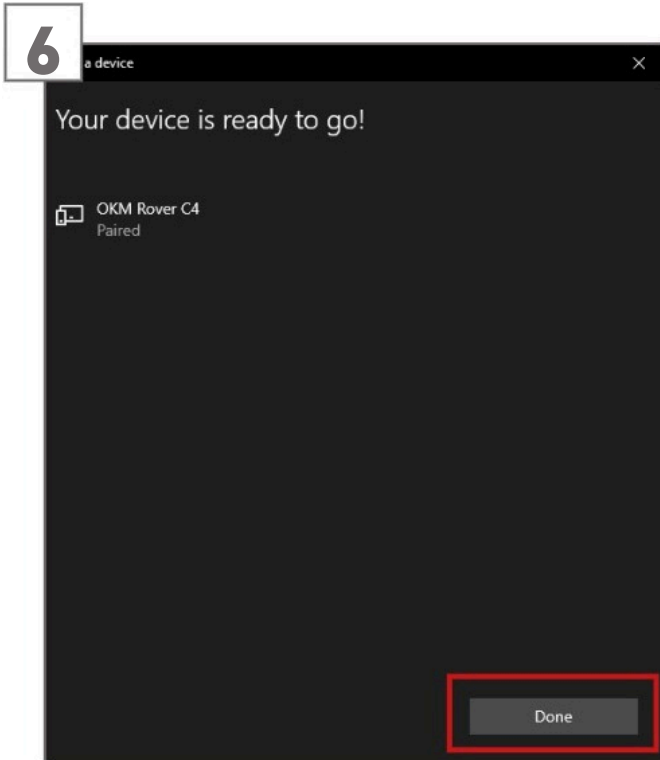




"Cihaz ekle" iletişim kutusunda *Bluetooth* ögesini seçin.



Cihazınızın açık ve görünür olduğundan emin olun. *OKM Rover C4* ögesine tıklayın.



Seçiminizi *Bitti* ögesine tıklayarak onaylayın.

4.2 DEDEKTÖRÜ MONTE ETME

Dedektörünüzü monte etmek ve ilk ölçümünüze hazırlamak için lütfen aşağıdaki talimatları izleyin.



1

Araziye çıkmadan önce dedektörün dahili aküsünü şarj edin.



Dedektörü Power Pack ile de şarj edebilirsiniz.

Power Pack isteğe bağlı olarak sunulur (standart teslimat kapsamına dahil değildir).



2

Standart probu veya Super Sensor'ü sensör soketine takın.

Prob yeraltındaki değerleri ölçer ve cihazın alt tarafındaki sokete takılmalıdır.



Fiři, tırnak yerine oturana kadar sensör soketine itin. Prob yalnızca tek bir yönde doğru şekilde takılabilir.

Sert darbelerden ve diğer hasarlardan kaçının!

BÖLÜM 5

Çalışma modları

Rover C4 metal dedektörü ► tuşuyla açıldıktan sonra sistem başlatılırken bir açılış ekranı gösterilir:



Ardından, istediğiniz çalışma modunu seçebileceğiniz ana menü gösterilir.

Ana menü aşağıdaki çalışma modlarını ve işlevleri sunar:

- **3D Ground Scan:** Bilgisayarda ayrıntılı analiz için grafik 3D ölçüm.
- **Pinpointer:** Olası hedeflerin yerini tam olarak belirlemek için Visualizer 3D Studio yazılımına canlı veri aktarımı.
- **Magnetometer:** Demir içeren metallerin tespiti için manyetik alanın sesli ölçümü.
- **Mineral Scan:** Minerallerin ve doğal altının tespiti için grafik ölçüm.
- **Memory To PC:** Kaydedilen ölçümleri Visualizer 3D Studio yazılımına aktarma.
- **Settings:** Ekran parlaklığı, ses seviyesi, dil vb. genel ayarları değiştirme.
- **Information:** Seri numarası ve donanım yazılımı sürümü gibi bilgileri görüntüleme.

Çalışma modunun seçimi projenize bağlıdır. Genel olarak bir araziye incelemek için birden fazla çalışma modunu art arda kullanmalısınız. Böylece taranan alanın yeraltı hakkında en fazla bilgiyi elde edersiniz.

5.1 3D GROUND SCAN

“3D Ground Scan” modu, bilgisayarda analiz için herhangi bir alanın grafik ölçümünü sağlar. Ölçüm için standart probu veya Super Sensor’ü kullanabilirsiniz. Jeofizik ölçüm yapmaya ilişkin genel bilgileri “3D Ground Scan Guide”’da bulabilirsiniz.

5.1.1 3D Ground Scan'i hazırlama

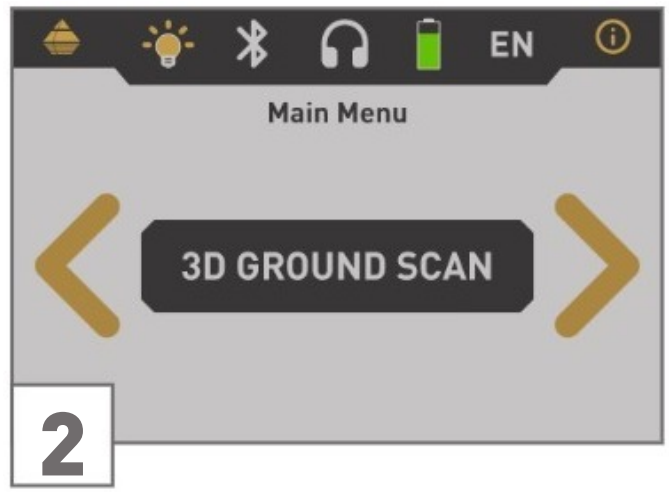
Asıl ölçüme başlamadan önce 4 temel parametreyi ayarlamanız gerekir:

- Darbeler
- Darbe modu
- Tarama modu
- Aktarım modu

Bu ayarlar alan boyutunu ve ölçüm değerlerini kaydetmek için alanı nasıl dolaşacağınızı belirler. Aşağıdaki alt bölümler bu parametreleri daha ayrıntılı açıklar.



Cihazı açın ve ana menüde “3D Ground Scan” modunu seçin. Prob takılı değilse düğme devre dışıdır ve  simgesini gösterir.



Super Sensor veya standart prob takılır takılmaz “3D Ground Scan” modunu **OK** tuşuyla onaylayın.

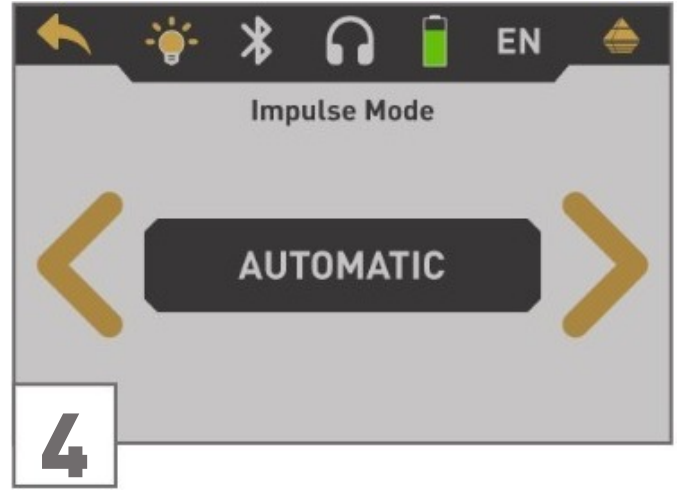


Önce her tarama hattı için kaydedilecek ölçüm noktası (darbe) sayısını belirleyin.

Auto: Bir tarama hattının ölçüm noktası sayısı yalnızca ölçüm sırasında belirlenir. Otomatik darbe modunda ilk tarama hattının sonuna ulaştığınızda, gerekli ölçüm noktası sayısını kaydetmek için ► tuşuna basın. Manuel darbe modunda **OK** tuşuna basın (darbeleri ► tuşu tetikler). Bu ölçüm noktası sayısı daha sonra sonraki tüm tarama hatları için kullanılır. İkinci tarama hattından itibaren, belirlenen sayıda ölçüm noktası gönderildiğinde cihaz kendiliğinden durur.

“Auto” modunda verileri doğrudan bir bilgisayara aktaramazsınız. Alanın tam uzunluğu henüz belirlenmediğinden ölçüm değerlerini yalnızca dahili belleğe kaydedebilirsiniz.

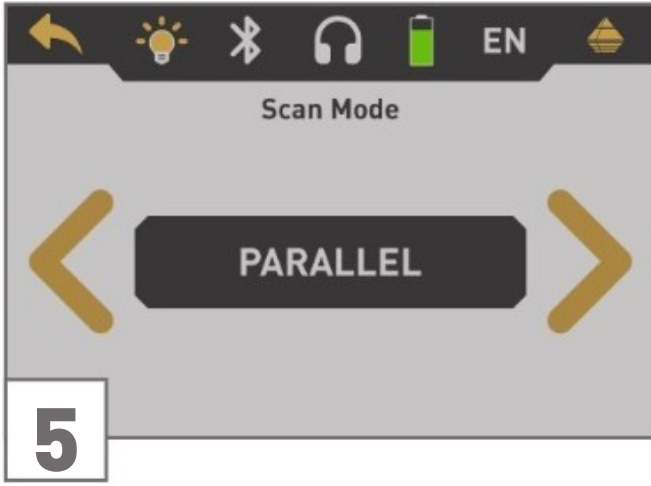
10, 20, ..., 200: Her tarama hattı seçilen sayıda ölçüm noktasından oluşur. Her tarama hattının sonunda, ölçüm noktası sayısı kaydedildiğinde cihaz kendiliğinden durur.



Darbe modu, metal dedektörünün tek tek darbeleri (ölçüm değerlerini) nasıl tetikleyeceğini belirler. İki darbe modu vardır:

Automatic: Her ölçüm değeri kesintisiz olarak otomatik ve sürekli kaydedilir.

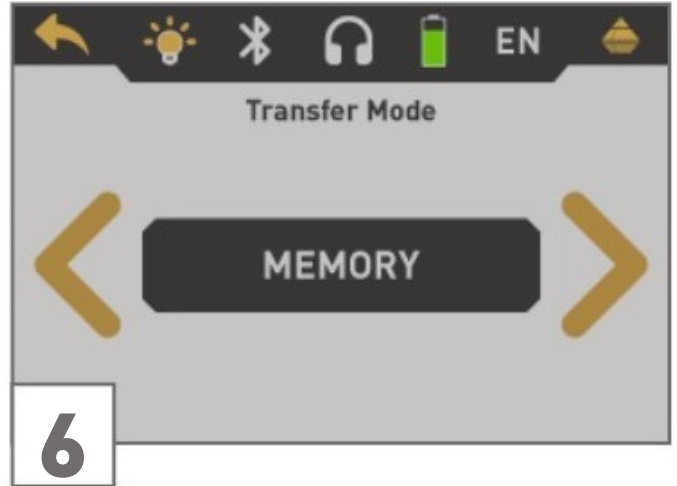
Manual: Bir ölçüm değeri ancak ► tuşuna basıldıktan sonra kaydedilir.



Tarama modu, Rover C4'e tarama alanını nasıl dolaştığınızı bildirir. Yeraltı verilerini kaydederken alanı dolaşmanın farklı yolları vardır. Aşağıdaki tarama modları kullanılabilir:

Parallel: Bu tarama modunda tüm tarama hatları aynı yönde taranır. İlk hattı sonuna kadar tarayın ve tarama yapmadan başlangıç noktasına dönün. Ardından bir adım sola atın ve sonraki hattı tarayın. İşlem son tarama hattına kadar tekrarlanır.

Zigzag: Bu tarama modunda tarama hatları zikzak şeklinde taranır. İlk hattı sonuna kadar tarayın, bir adım sola atın ve ikinci hattı ters yönde tarayın. Tekrar bir adım sola atın ve sonraki hattı tarayın. İşlem son tarama hattına kadar tekrarlanır.



Veri aktarımı türünü belirleyin. Aktarım modu, verilerinizin nereye gönderileceğini ve nereye kaydedileceğini belirler.

Memory: Ölçüm verileri cihazın dahili belleğine kaydedilir. Ölçümden sonra verileri "Memory To PC" moduyla bir bilgisayara aktarın. Rover C4'ün dahili belleği aynı anda en fazla 4 ölçüm saklayabilir.

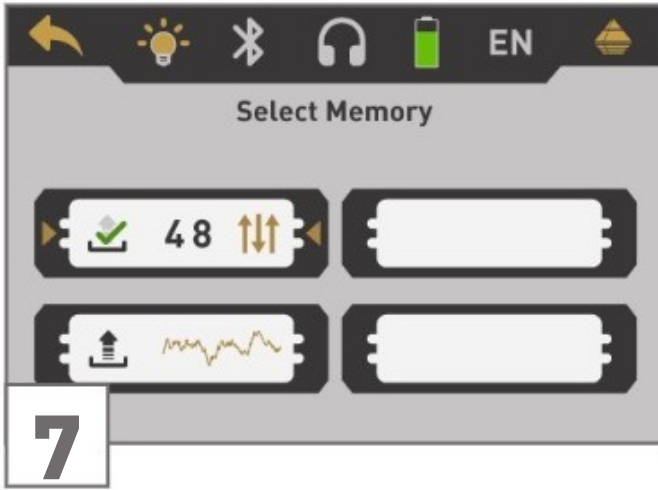
"5.1.1.1 Belleğe kaydetme", sayfa 24 bölümüyle devam edin!

Computer: Ölçüm verileri bağlı bir bilgisayara hemen aktarılır. Bunun için ölçüm başlamadan önce bir Bluetooth bağlantısı kurulur. Darbe sayısı "Auto" olarak ayarlanmışsa "Computer" seçeneği kullanılamaz.

"5.1.1.2 Bilgisayara aktarma", sayfa 25 bölümüyle devam edin!

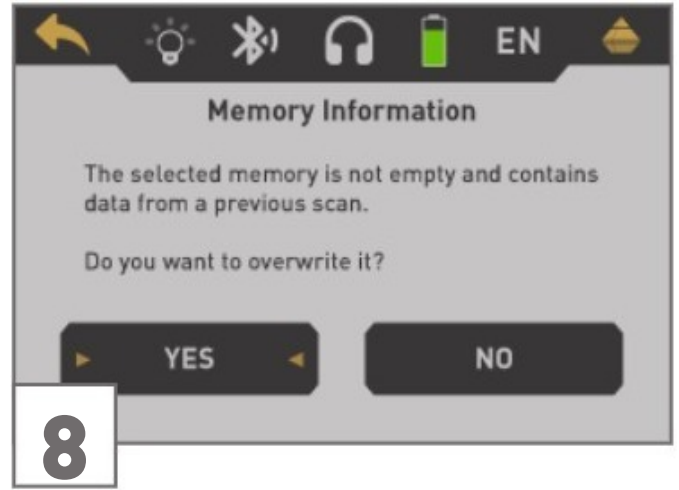
5.1.1.1 Belleğe kaydetme

Aktarım modu olarak "Memory" seçtiyseniz dört bellek alanından birini seçmeniz gerekir.



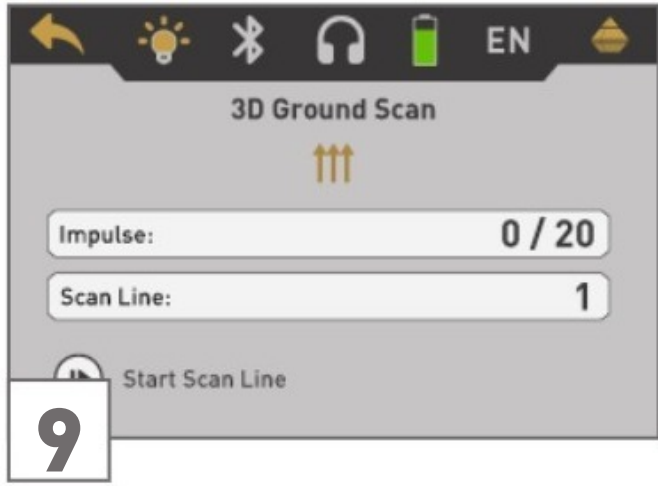
Yeni tarama verilerinin kaydedileceği dört bellek alanından birini seçin.

▶ tuşuyla bir bellek yeri seçin ve **OK** tuşuyla onaylayın.



Önceki bir taramanın verilerini zaten içeren bir bellek alanı seçtiyseniz görseldeki mesaj gösterilir.

▶ tuşuyla "Yes" veya "No" seçin ve **OK** tuşuyla onaylayın.



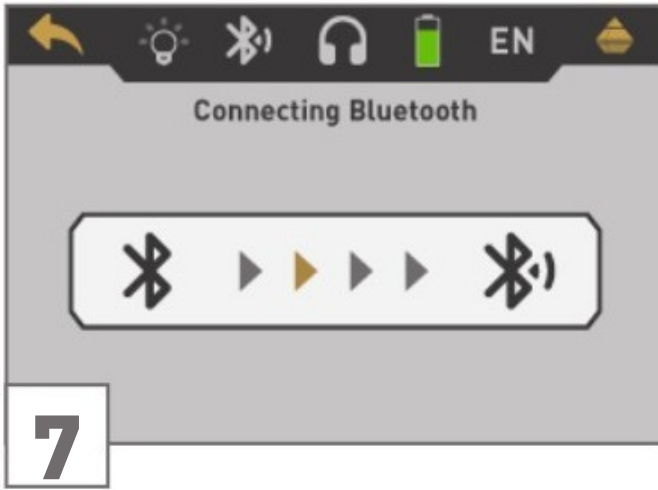
Artık hazırlanabilir ve ilk tarama hattınızı ▶ tuşuyla başlatabilirsiniz.

Tam bir zemin taramasının nasıl yapılacağı hakkında daha fazla bilgi için "5.1.2 3D Ground Scan yapma", sayfa 26 bölümünü okuyun.

Bu çalışma modundan çıkmak için ◀ tuşuna basmanız yeterlidir.

5.1.1.2 Bilgisayara aktarma

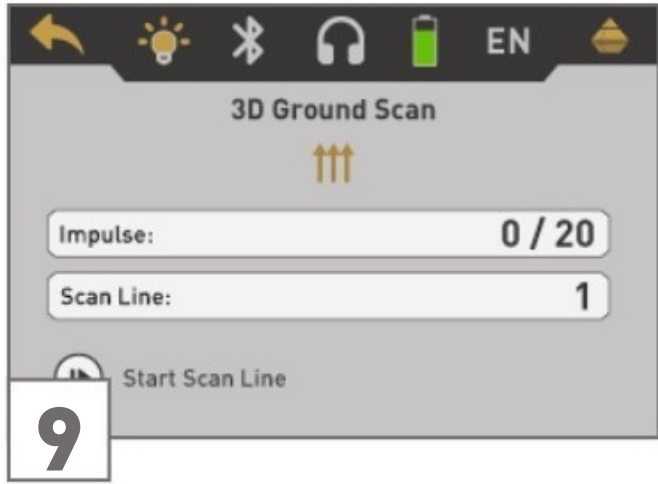
Aktarım modu olarak "Computer" seçtiyseniz bilgisayarınızdaki Visualizer 3D Studio yazılımıyla kablosuz bir veri bağlantısı kurmanız gerekir.



7 Rover C4 şimdi Visualizer 3D Studio yüklü bilgisayarınızdan gelen bir Bluetooth bağlantısını bekler.



8 Visualizer 3D Studio yazılımınızı, "6 VERİ AKTARIMINI HAZIRLAMA", sayfa 46 bölümünde açıklandığı gibi tüm ilgili ayarlarla yapılandırın.



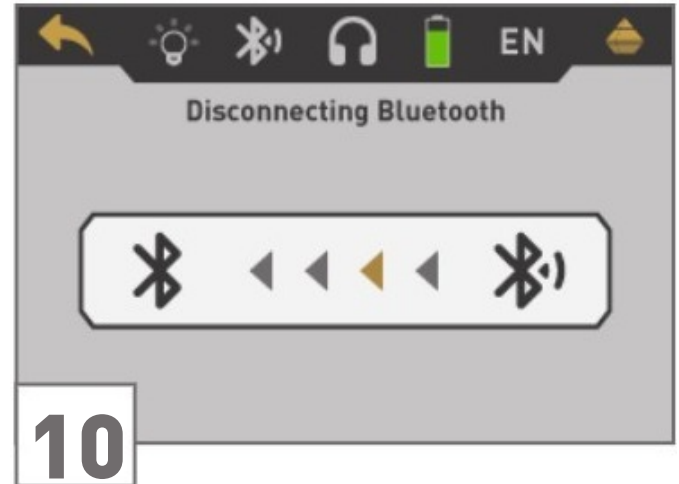
9 Bluetooth bağlantısı kurulur kurulmaz ilk tarama hattınızı ► tuşuyla başlatabilirsiniz.

Tam bir zemin taramasının nasıl yapılacağı hakkında daha fazla bilgi için "5.1.2 3D Ground Scan yapma", sayfa 26 bölümünü okuyun.

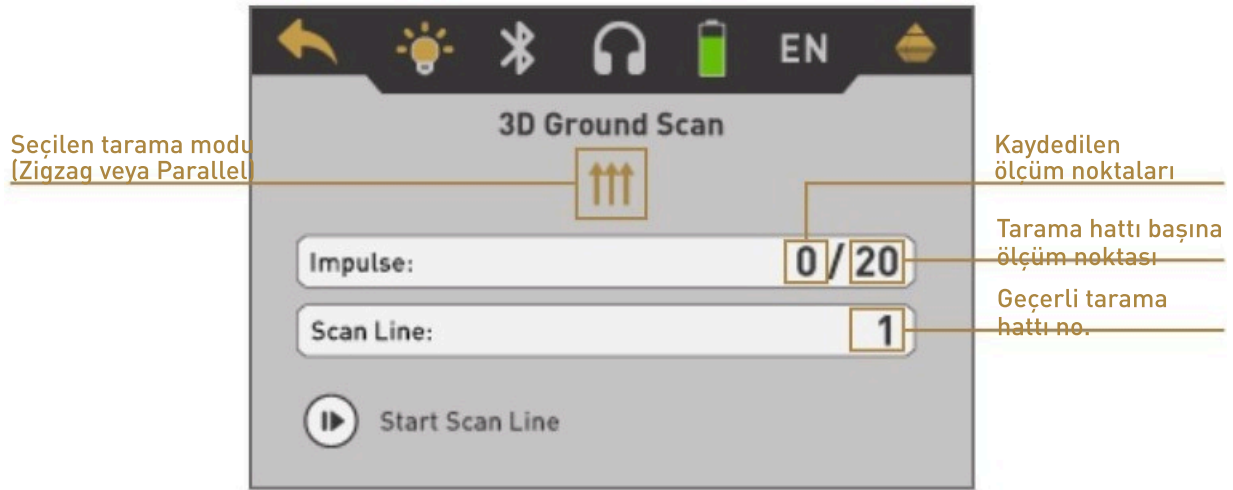
Bu çalışma modundan çıkmak için ◀ tuşuna basmanız yeterlidir.

5.1.2 3D Ground Scan yapma

Tüm parametreler ayarlandıktan sonra cihaz ilk tarama hattı için hazırdır. Bu andan itibaren ekran, geçerli tarama hattının numarasını ve tarama hattı başına ölçülen güncel darbe sayısını gösterir.



10 3D Ground Scan ekranından çıkarsanız cihaz, ana menüye dönmeye önce kablosuz veri bağlantısını da sonlandırır.



Ekran, ilk tarama hattının başladığını ve henüz hiçbir darbenin ölçülmediğini gösterir. Tarama hattı başına toplam 20 ölçüm noktası kaydedilir. Cihaz, ölçüm değerlerinin kaydına başlamak için kullanıcının ► tuşuna basmasını bekler.

Tüm parametreler ayarlandıktan sonra ölçüm değerlerini kaydetmeye başlayabilirsiniz. İlk tarama hattının başlangıç noktasına geçin ve ► tuşuna basın.



a) “Automatic” darbe modunu seçtiyseniz ilk tarama hattının sonuna kadar yavaşça ilerleyin. Darbe sayısını önceden belirlediyseniz cihaz hattın sonunda otomatik olarak durur; “Auto” seçtiyseniz ilk tarama hattının sonunda ► tuşuna basın. Ardından sonraki tarama hattının başlangıç noktasına geçin ve tekrar ► tuşuna basın. Cihaz tarama hattının sonunda otomatik olarak durur.

b) "Manual" darbe modunu seçtiyseniz ölçümünüzü başlatmak için ► tuşuna basın. Bu durumda manuel modda çalışırsınız, yani her ölçüm darbesini ► tuşuyla manuel olarak tetiklersiniz. Darbeler otomatik olarak gönderilmez. Küçük bir adım ileri atın ve ikinci noktayı ölçmek için ► tuşuna basın. Cihaz durur; tekrar küçük bir adım ileri atın ve yeniden ► tuşuna basın. İlk tarama hattının sonuna kadar bu şekilde devam edin. Hat başına darbe sayısını önceden belirlediyseniz cihaz tarama hattının sonunu otomatik olarak bildirir; aksi takdirde ilk hattı tamamlamak için **OK** tuşuna basın. Ardından sonraki tarama hattının başlangıç noktasına geçin ve tekrar ► tuşuna basın. Bir adım daha ileri atın ve ölçümü ilk tarama hattındaki gibi tekrarlayın. Cihaz bundan sonra sonraki tarama hattının sonunu otomatik olarak bildirir.

Tüm ölçüm alanını kaydedene kadar diğer tüm tarama hatlarını ölçün. "3D Ground Scan" modundan çıkıp ana menüye dönmek için ◀ tuşuna basmanız yeterlidir.

Genel tarama prosedürü hakkında daha fazla bilgi için "3D Ground Scan Guide"'a bakın.

5.2 PINPOINTER

Adından da anlaşılacağı gibi "Pinpointer" modu olası hedeflerin yerini daha hassas belirlemenizi sağlar. Ayrıca ferromanyetik metalleri ferromanyetik olmayan metallere ayırt etmenizi sağlar. Bu mod yalnızca Super Sensor ile kullanılabilir, standart proba kullanılamaz.

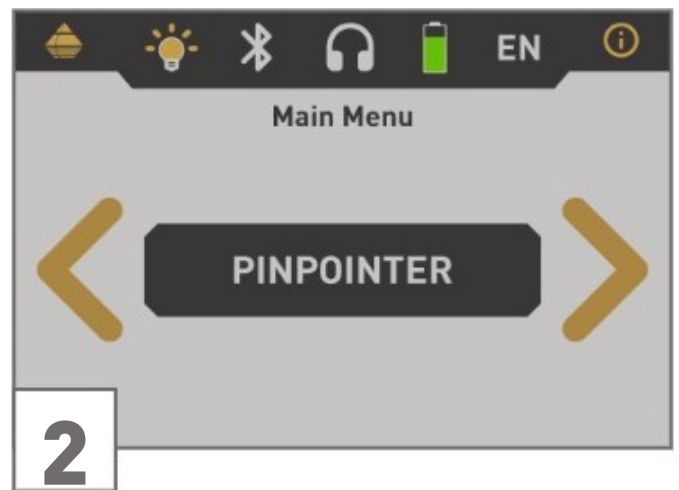
Bu mod genellikle "3D Ground Scan" modunda tam bir ölçümden sonra kullanılır. Öncelikle tespit edilen nesnenin ayrıntılı analizine yarar. "3D Ground Scan" sonuçlarının değerlendirilmesi, bulunan bir nesnenin konumunu ve dolayısıyla ölçüm alanının hangi noktasında Super Sensor ile daha ayrıntılı bir inceleme yapmanız gerektiğini belirlemenizi sağlar.

5.2.1 Pinpointer taramasını hazırlama

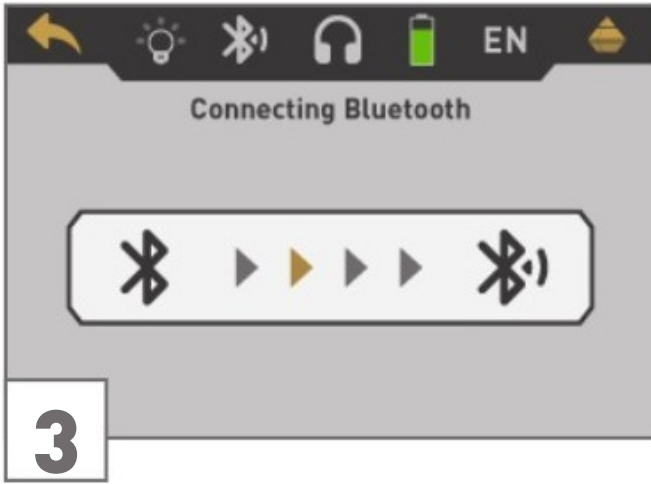
Bu modda tüm ölçüm verileri doğrudan bir bilgisayara gönderilir. Bunun için önce Visualizer 3D Studio yazılımıyla kablosuz bir veri bağlantısı kurulmalıdır.



Cihazı açın ve ana menüde "Pinpointer" modunu seçin. Super Sensor takılı değilse düğme devre dışıdır ve  simgesini gösterir.



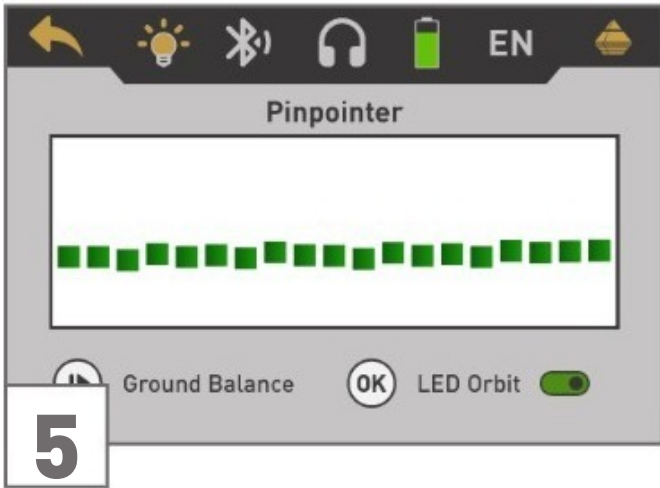
Super Sensor takılıysa "Pinpointer" modunu **OK** tuşuyla onaylayın.



Rover C4 şimdi Visualizer 3D Studio yüklü bilgisayarınızdan gelen bir Bluetooth bağlantısını bekler.



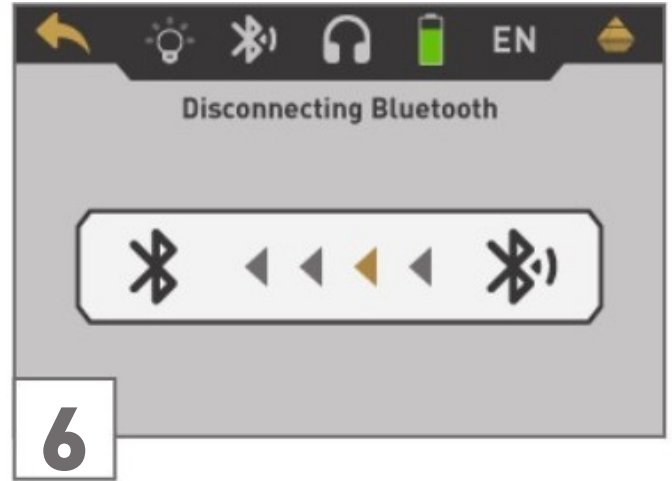
Visualizer 3D Studio yazılımınızı, "6 VERİ AKTARIMINI HAZIRLAMA", sayfa 46 bölümünde açıklandığı gibi tüm ilgili ayarlarla yapılandırın.



Ekranda etkin Pinpointer ekranı gösterilir. ► tuşuyla zemin dengelemeyi istediğiniz zaman tekrarlayabilirsiniz. **OK** tuşuyla LED Orbit'i açabilirsiniz. Ekrandaki grafik gösterim çok basittir ve imzaları ayırt etmek için kullanılmamalıdır. Bu moddan çıkmak için ◀ tuşuna basın.

5.2.2 Pinpointer taraması yapma

Bilgisayara veri aktarımı kurulur kurulmaz ölçüme başlayabilirsiniz. Ölçüm sırasında Super Sensor'ü doğru şekilde tutun.



Pinpointer modundan çıkarsanız cihaz, ana menüye dönmeye önce kablosuz veri bağlantısını da sonlandırır.



Yeraltı taramasını başlatmak için **▶** tuşuna basın. Super Sensor'ü istenen nesnenin üzerinde yavaşça bir yandan diğer yana hareket ettirin. Nesnenin tamamını kapsamaya, yani kenarlarının ötesini de ölçmeye çalışın. Nesnenin net bir imzasını elde etmek için bu ölçümü birkaç kez tekrarlayın. Super Sensor zemine dik kalmalıdır.

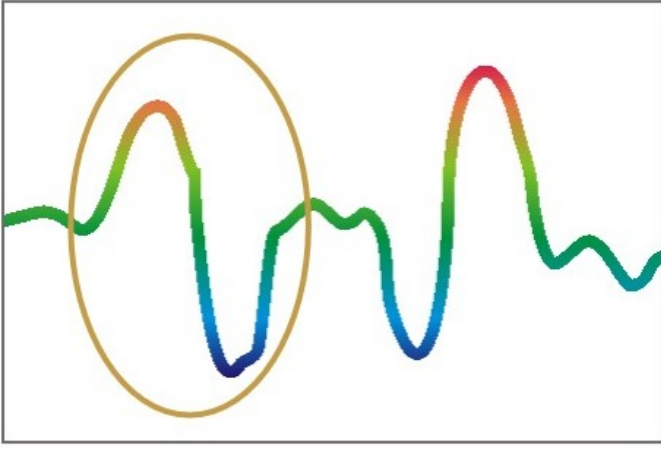


Sensörü döndürmeyin, çevirmeyin veya eğmeyin.

▶ tuşuyla metal dedektörünün zemin dengelemesini zaman zaman tekrarlayabilirsiniz. "Pinpointer" modundan çıkıp ana menüye dönmek için **◀** tuşuna basın.

5.2.3 Pinpointer taramasını değerlendirme

Pinpointer modunda tarama yaparken, bir hedefin belirli özelliklerini tanımanızı sağlayan bir veya birden fazla farklı imza görebilirsiniz.

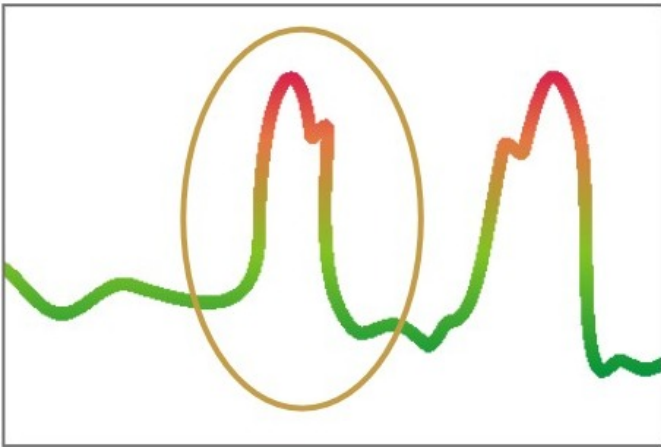


Ferromanyetik metaller

Ferromanyetik hedefler pozitif-negatif bir imza gösterir.

Demir gibi ferromanyetik bir metalin tipik imzası pozitif (kırmızı) ve negatif (mavi) bir genlik içerir. Yakından bakarsanız 2 ferromanyetik imza bile ayırt edersiniz. Birincisi pozitif, ikincisi negatif bir genlikle başlar. Sıra önemli değildir; Super Sensor'ün hareket yönüne bağlıdır. Probu bir yandan diğer yana hareket ettirmeye devam ederseniz bu 2 imza sürekli olarak birbirini izler.

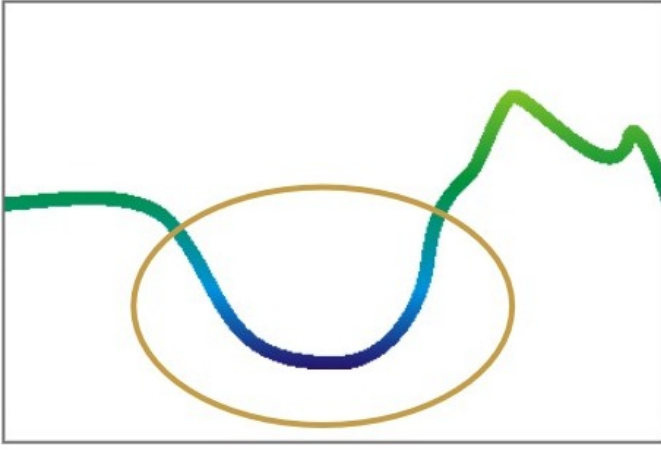
Net bir imza elde etmek için Super Sensor'ü zeminin ve tespit edilen bir nesnenin üzerinde yavaş ve düzenli hareket ettirin.



Ferromanyetik olmayan metaller

Demir dışı metaller tamamen pozitif bir imza gösterir.

Demir dışı bir metalin imzası yalnızca pozitif (kırmızı) bir genlik olduğunu gösterir. Ana genliğin yanında değerli metaller için tipik olan küçük bir sapma daha bulunur. Burada da genlik ile küçük sapmanın sırası önemli değildir ve tarama yönüne bağlıdır.



Metal olmayan hedefler

Metal olmayan tüm nesneler tamamen negatif bir imza gösterir.

Boşluklar, tüneller veya gömülü plastik borular ve kutular gibi metal olmayan tüm hedeflerin ve yapıların imzası yalnızca negatif (mavi) bir genlik olarak görünür.

5.3 MAGNETOMETER

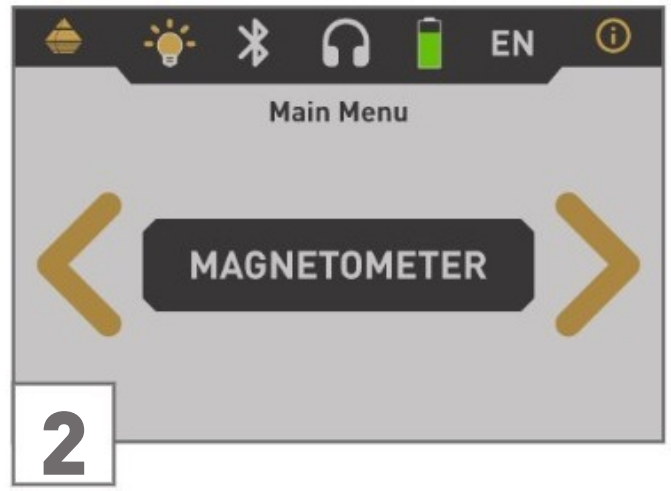
“Magnetometer” modu, araziye demir, kobalt ve nikel gibi ferromanyetik metallerin yanı sıra bu metallerin izlerini içeren diğer metaller veya nesneler için incelemenizi sağlar. Bu işlev öncelikle sesli bir moddur; ekran yüksek ve alçak noktaların yalnızca çok basit bir grafik gösterimini sunar.

Bu mod için standart probu veya Super Sensor'ü kullanın. Yüksek çözünürlüklü Super Sensor ile çok daha büyük bir nüfuz derinliğine ulaşılır. Yüzeydeki veya yüzeye yakın hurdaya ya da kirliliklere de tepki verebileceğini unutmayın.

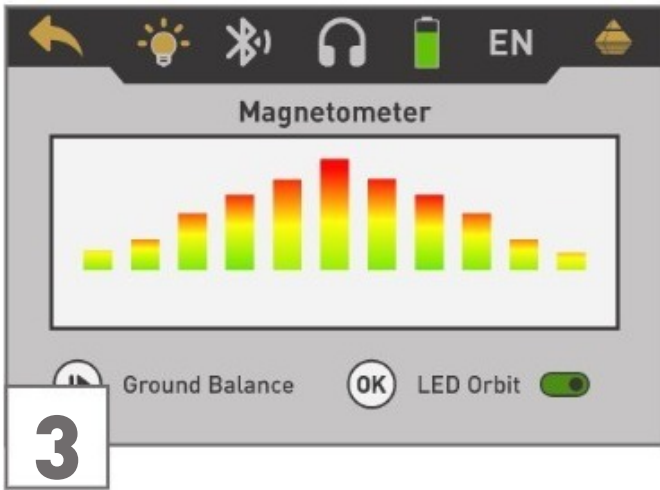
5.3.1 Magnetometer taramasını hazırlama



Cihazı açın ve ana menüde “Magnetometer” öğesini seçin. Uygun bir prob takılı değilse düğme devre dışıdır ve  simgesini gösterir.



Uygun bir prob takılıysa “Magnetometer” modunu **OK** tuşuyla onaylayın.



Ekranı etkin Magnetometer ekranı gösterilir. ► tuşuyla zemin dengelemeyi istediğiniz zaman tekrarlayabilirsiniz. Bu moddan çıkmak için ◀ tuşuna basın.

5.3.2 Magnetometer taraması yapma

“Magnetometer” modu etkinleştirildikten hemen sonra cihaz ses çıkarmamalıdır. Bir ses duyuluyorsa zemin dengelemeyi tekrarlayın. Bunun için cihazı tarama sırasındaki gibi zemine dik tutun ve ► tuşuyla zemin dengeleme yapın. Ardından hiçbir ses duyulmamalıdır.



Probu döndürmeden yavaşça ileri, geri ve yana doğru hareket edin. Prob her zaman zemine dik kalmalıdır. **Kendi eksenini etrafında EĞMEYİN, ÇEVİRMEYİN veya DÖNDÜRMEYİN.**



Sesli bir sinyal duyulur duyulmaz cihaz, probun hemen altında olası bir metal hedef tespit etmiştir. Böylece çivi, vida, tel, kurşun ve benzeri yüzeye yakın küçük metal nesneleri bulabilirsiniz.

Taramak istediğiniz alandan bu rahatsız edici metal parçalarını temizlemek için “Magnetometer” modunu kullanın. Yüzeye yakın ne kadar az metal varsa “3D Ground Scan” modundaki sonucunuz o kadar iyi olur. Ayrıca toprakta daha derinde bulunan daha büyük metal hedefleri de bulabilirsiniz.

Genel kural: Hedef ne kadar büyükse toprakta o kadar derinde tespit edilebilir.

“Magnetometer” modu, kazı sırasında pratik bir pinpointer olarak da uygundur. Büyük bir çukur kazdıysanız ve tespit edilen nesnenin tam olarak nerede olduğunu artık bilmiyorsanız manyetometre, hedefin konumunu hızlı ve etkili bir şekilde yeniden bulmanızı sağlar.

Bu modu bir süre kullandıktan sonra ► tuşuyla yeniden zemin dengeleme yapın. “Magnetometer” modundan çıkıp ana menüye dönmek için ◀ tuşuna basmanız yeterlidir.

5.4 MINERAL SCAN

Topraktaki maden yataklarını veya doğal mineralleri ve oluşumları ararken hurdadan arınmış temiz bir ortamda çalışmak önemlidir. Hurda araziye kirletebilir ve başarı şansını azaltabilir. Ayrıca yanlış veya yanıltıcı sinyallere neden olabilir. Her zaman tekrarlanabilir verilerle çalışın.

Ne Visualizer 3D Studio yazılımı ne de jeofizik cihazın kendisi topraktaki malzemeleri, mineralleri veya doğal nesneleri elementlerine göre tanımlayabilir. Demir içeren ve demir dışı metaller, kırık bölgeleri ve diğer doğal anomaliler tanınabilir ve konumları belirlenebilir. Altın tespitinin kendisi, bilinen çeşitli altın sahalarında ve madenlerde elde edilen sonuçlara dayanır. Demir dışı diğer elementlerin altına benzer sonuçlar vermesi tamamen mümkündür.

Mineralizasyon bölgelerini ararken, olasılığı daha yüksek bölgeleri bir jeoloğun yardımıyla veya onun çalışmalarına dayanarak belirlemek önemlidir. Olasılığı yüksek olduğu bilinen bölgelerde arama yapmak başarı şansınızı önemli ölçüde artırır. Farklı jeolojik oluşumlar aynı bölgede farklı sonuçlar verebilir. Mineral imzasını yazılımda doğru tanıyabilmek için mümkünse eğitime ve/veya saha testlerine bilinen bir bölgede başlayın. Farklı yerler farklı jeolojik özelliklere sahiptir ve her zaman kesin bir ölçüm vermez.

5.4.1 Mineral Scan'i hazırlama

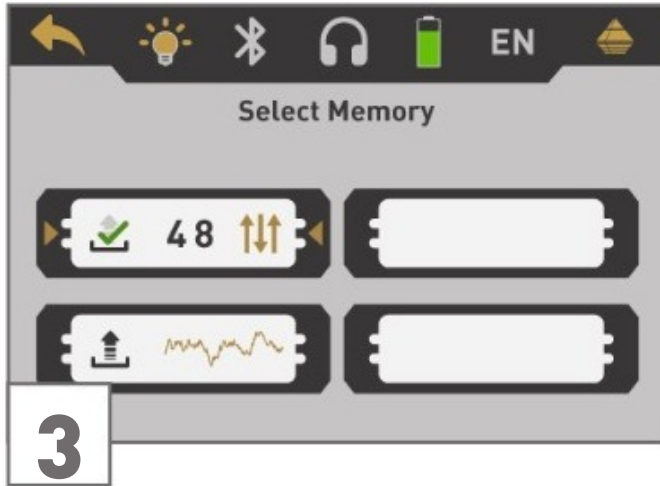
“Mineral Scan” modu yalnızca Super Sensor ile çalışır ve veriler yalnızca dahili belleğe kaydedilebilir. Asıl ölçümden önce dört bellek alanından birini seçin.



Cihazı açın ve “Mineral Scan” ögesini seçin. Super Sensor takılı değilse düğme devre dışıdır ve  simgesini gösterir.



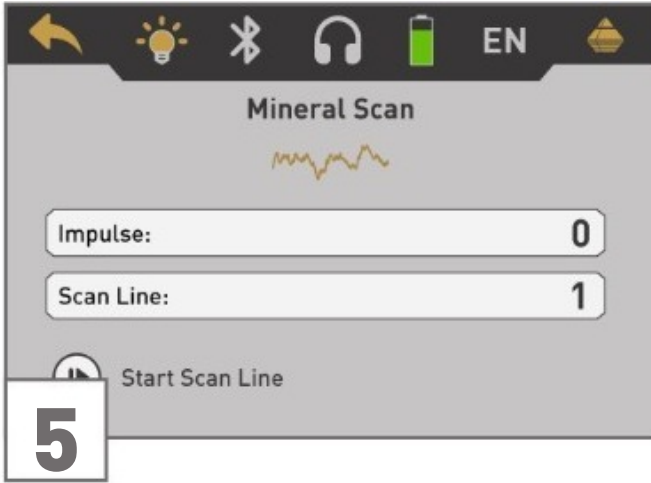
Super Sensor takılıysa “Mineral Scan” modunu **OK** tuşuyla onaylayın.



➤ tuşuyla bellek alanlarından birini seçin. Seçimi **OK** ile onaylayın.



Önceki bir taramanın verilerini zaten içeren bir bellek alanı seçtiyseniz bir iletişim kutusu gösterilir. ➤ tuşuyla “Yes” veya “No” seçin ve **OK** tuşuyla onaylayın.



Boş bir bellek alanı seçtiyseniz veya dolu bir alanın üzerine yazılmasını onayladıysanız Mineral Scan ekranı gösterilir. Ekran, şu ana kadar kaydedilen güncel ölçüm noktası (darbe) sayısını gösterir. Ekranın altında belirtildiği gibi ölçümü ► tuşuyla başlatın.

5.4.2 Mineral Scan yapma

Rover C4'te Mineral Scan ekranı görüldüğünde ölçümünüzün başlangıç noktasına (A) geçin ve ► tuşuna basın. Siz bitiş noktasına (B) doğru yavaş ama düzenli bir şekilde ilerlerken cihaz tarama değerlerini kaydetmeye başlar. (A)'dan tarama hattınızın sonuna (B) kadar düz bir çizgide yürüyün ve ölçümü durdurmak için tekrar ► tuşuna basın.

Tarama sırasında ölçümü ► tuşuyla istediğiniz kadar duraklatıp devam ettirebilirsiniz. Tarama alanınızın bitiş noktasına (B) ulaştığınızda ölçümü duraklatın ve taramayı bitirip ana menüye dönmek için ◀ tuşuna basın.

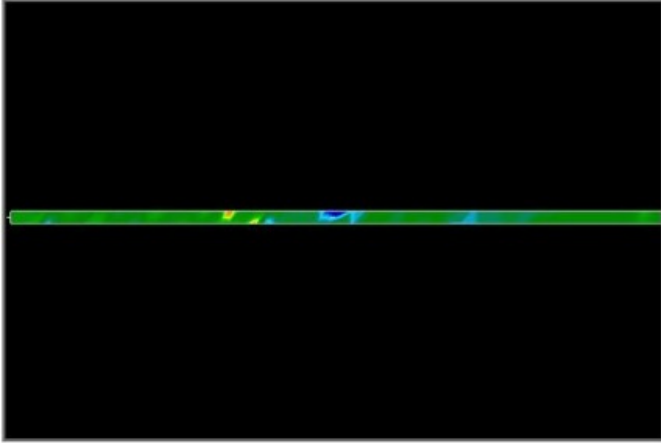
Daha sonraki değerlendirme için yeterli veriye sahip olmak amacıyla tarama hattınızın en az 20 metre (65 ft) uzunluğunda olmasına dikkat edin.



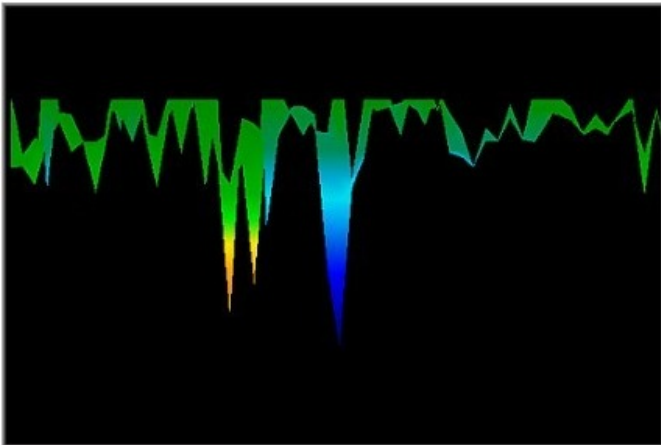
Ölçümden sonra ayrıntılı değerlendirme için taramanızı Visualizer 3D Studio yazılımı yüklü bir bilgisayara aktarabilirsiniz. Bunun için “6 VERİ AKTARIMINI HAZIRLAMA”, sayfa 46 bölümündeki talimatları izleyin.

İlk bölge bulunduktan sonra alanın veya olası mineral sahasının boyutunu klasik bir 3D Ground Scan ile belirleyin. Bu ölçüm sırasında anteni döndürmemeye dikkat edin. Döndürme hataları çok kolay oluşur ve can sıkıcı olabilir.

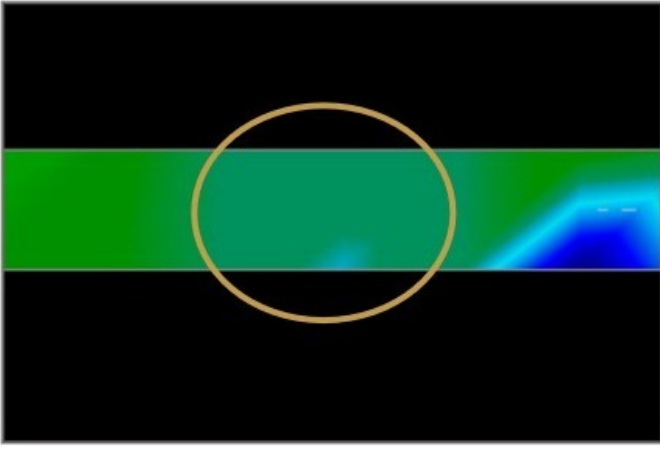
5.4.3 Mineral Scan'i değerlendirme



Tarama verileri Visualizer 3D Studio'ya aktarıldıktan sonra düz çizgi şeklinde bir tarama görürsünüz. Bu tarama artık değerlendirilebilir.

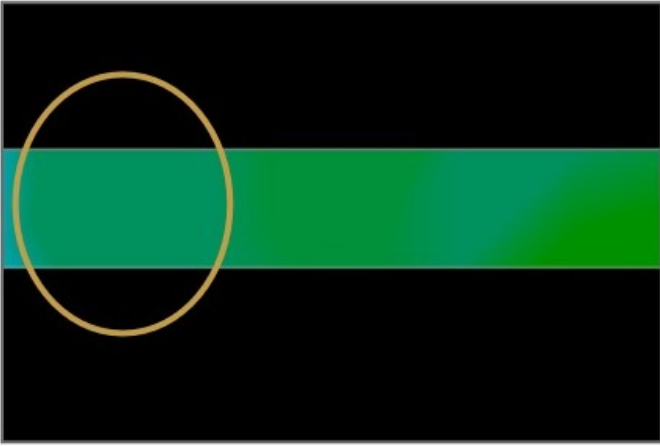


Tarama içindeki farklılıkları görmek için taramayı yana doğru çevirin.

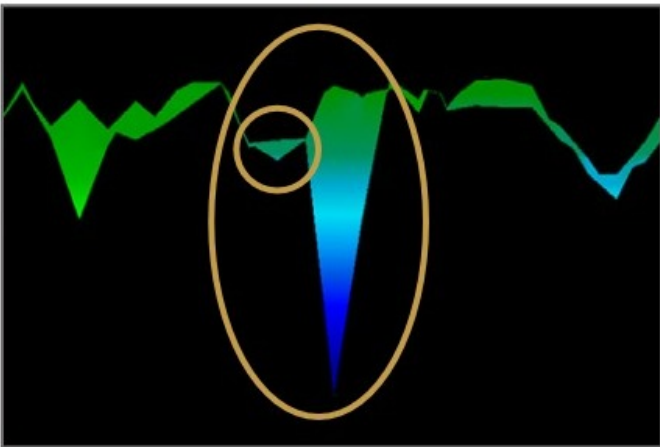


Bu tarama, işaretli bölgede doğal bir mineral sahasının nasıl görüldüğünü gösterir. Yukarıda gösterilen renklere dikkat edin; bunlar güçlü güneş ışığında veya parlak ışıpta zor ayırt edilir. Renkleri daha iyi ayırt edebilmek için taramanızı bilgisayarın gün ışığından korunduğu bir yerde değerlendirin.

Görüntü sahadaki pratik deneyimden alınmıştır.

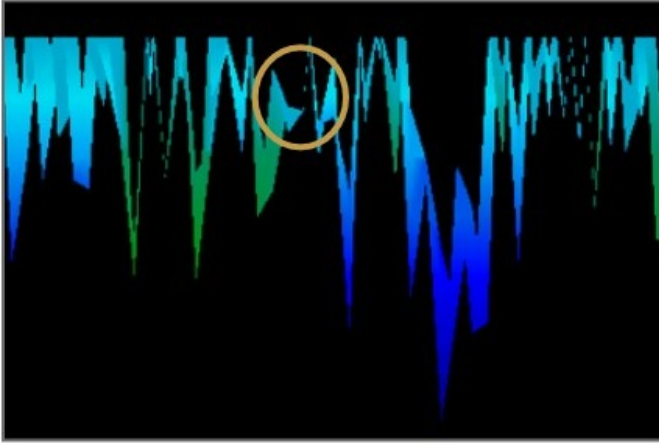


Dünyanın çeşitli yerlerindeki pratik deneyim ve tekrarlanabilirlik, bu rengi taramalarda dikkat edilmesi gereken renk haline getirmiştir. Belirtildiği gibi tanınması kolay değildir.



Dikkat edilmesi gereken bir diğer imza genellikle “Hit within a Hit” olarak adlandırılır. Tarama görüntüsü yan görünümde incelenmeli ve ekrana sığdırılmalıdır. Değerler çok yüksekse farklılıkları ayırt edemezsiniz.

Küçük alan büyük alana bitişiktir. Bu, sert kayada minerallerle çalışırken çok tipik ve sık görülen bir durumdur.

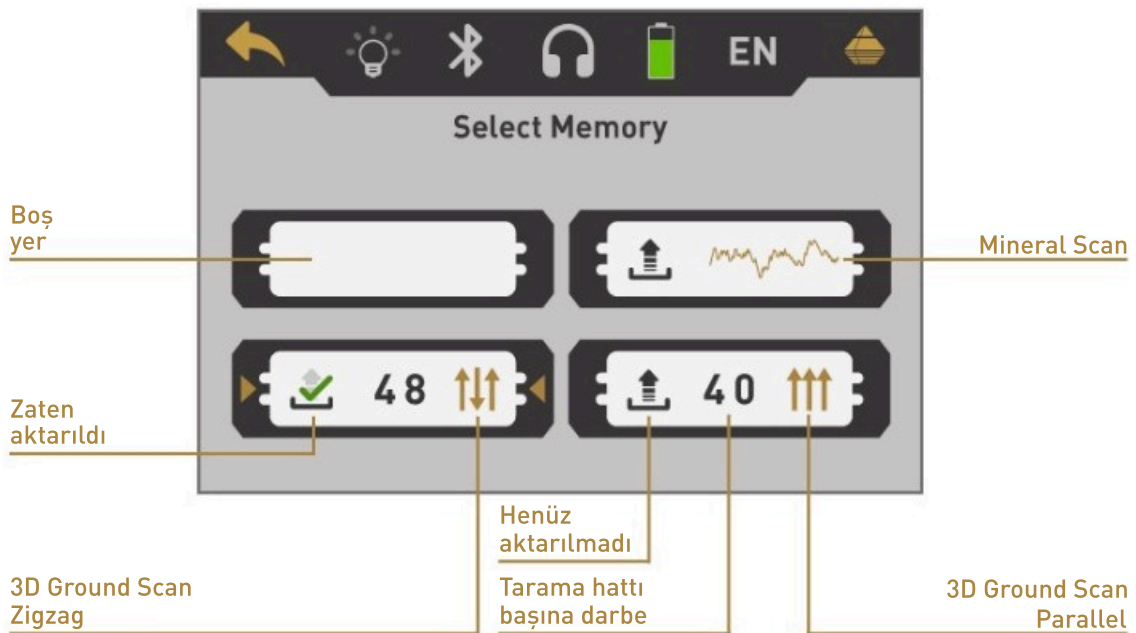


Bu örnek, bir kullanıcının Kuzey Sudan'da tespit ettiği doğal altını göstermektedir. Altın, kuvars ve kara kumla birlikte kayanın içinde bulunuyordu.

5.5 MEMORY TO PC

“Memory To PC” modu, ölçüm verilerini Rover C4'ün dahili belleğinden Visualizer 3D Studio yazılımına aktarmanızı sağlar.

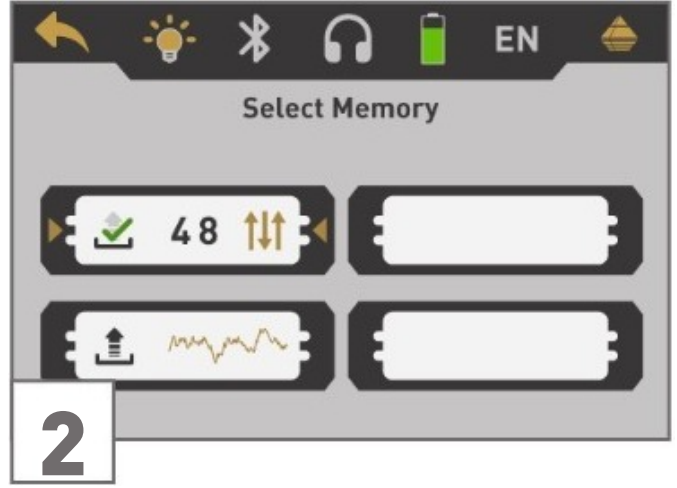
Rover C4, 3D Ground Scan veya Mineral Scan taramalarının kaydedilebileceği dört bellek alanına sahiptir. Her veri aktarımından sonra dolu bellek alanının silinip silinmeyeceğine karar verebilirsiniz.



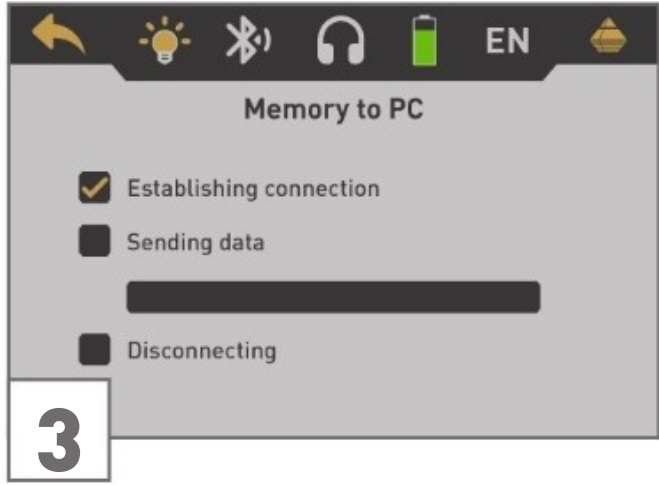
Visualizer 3D Studio yazılımınızı başlatın ve tarama verilerinizi Rover C4'ten bilgisayar yazılımına aktarın.



Cihazı açın ve ana menüde “Memory To PC” modunu seçin. Bellek alanları ekranını açmak için **OK** tuşuna basın.



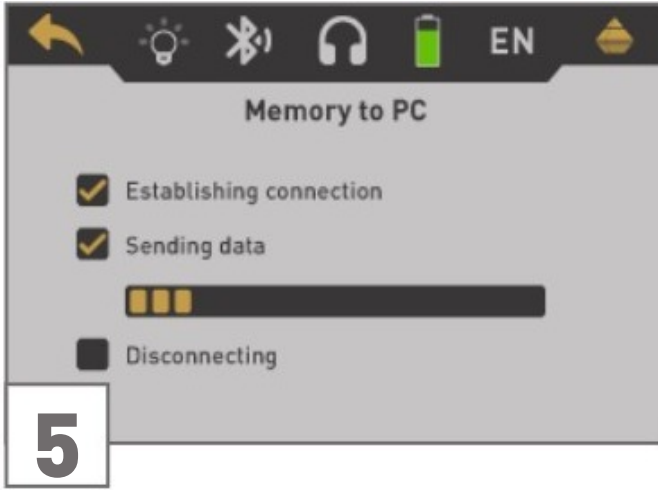
Verilerini bilgisayarınıza aktarmak istediğiniz dört bellek yerinden birini seçin. ➤ tuşuyla bir yer seçin ve **OK** tuşuyla onaylayın.



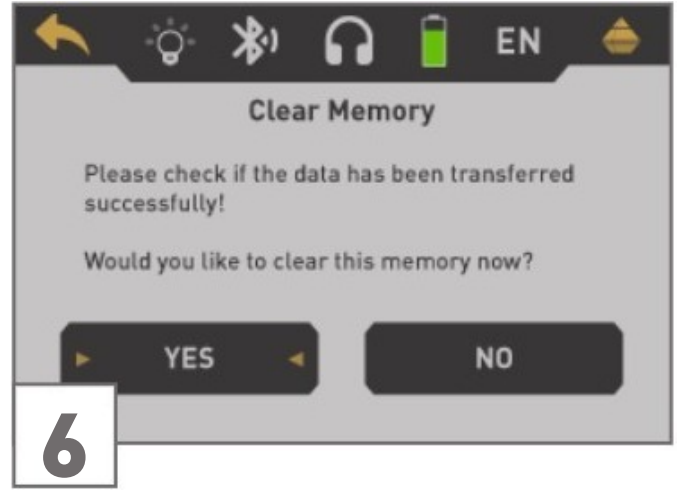
Cihaz şimdi yazılım tarafından kurulacak bir Bluetooth bağlantısını bekler.



Visualizer 3D Studio yazılımınızı, “6 VERİ AKTARIMINI HAZIRLAMA”, sayfa 46 bölümünde açıklandığı gibi tüm ilgili ayarlarla yapılandırın.

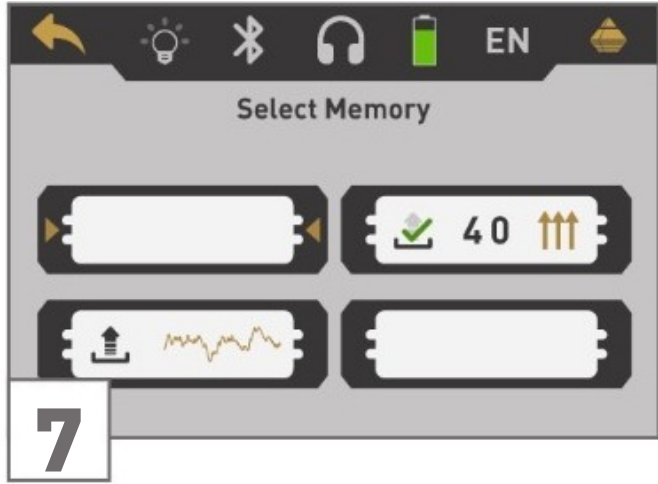


Cihaz, seçilen bellek alanındaki tüm verilerin aktarımına başlar. Aynı anda ölçüm değerlerinin Visualizer 3D Studio'ya geldiğini görmelisiniz. Tüm veriler aktarıldıktan sonra Bluetooth bağlantısı kesilir.



Ölçüm değerleri aktarıldıktan sonra verilerin cihazın dahili belleğinde kalıp kalmayacağına karar verebilirsiniz. Tüm veriler başarıyla aktarıldıysa geçerli bellek alanını yeni ölçümler için boşaltabilirsiniz.

➤ tuşuyla "Yes" veya "No" seçin ve **OK** tuşuyla onaylayın.



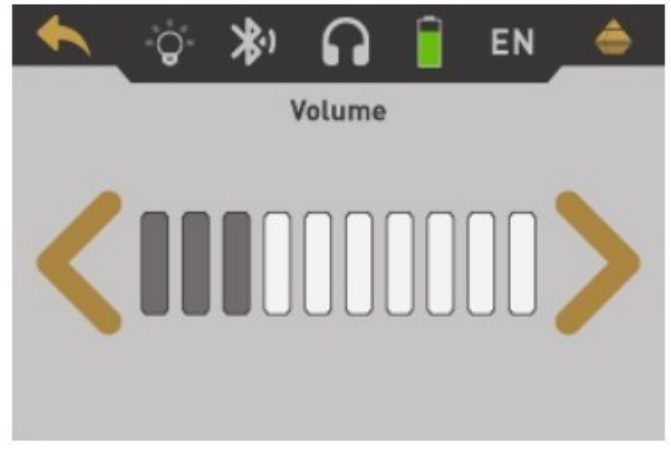
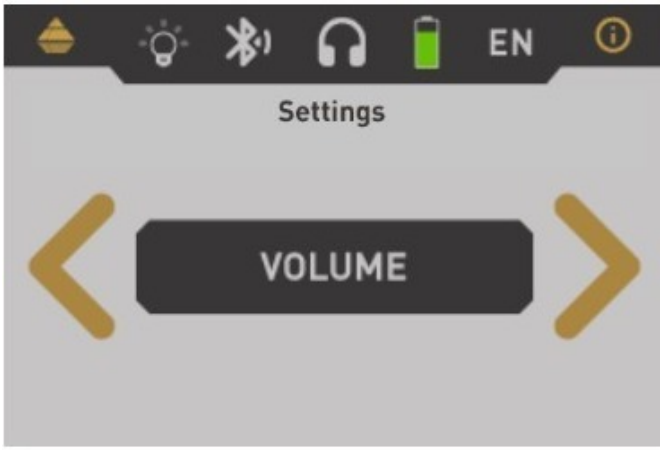
Bellek alanını sildiyseniz bu alan artık bellek ekranında boş olarak görünür.

Başka bir bellek alanıyla devam edin veya ⬅ tuşuyla ana menüye dönün.

5.6 AYARLAR

5.6.1 Ses seviyesi

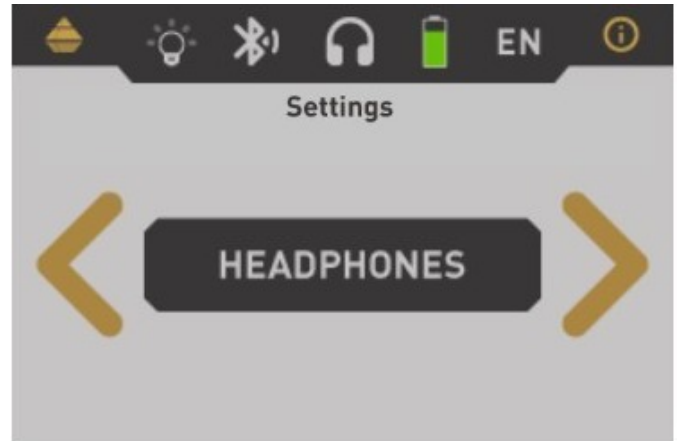
Dahili hoparlörlerin veya Bluetooth kulaklığın ses seviyesini değiştirir.



➤ tuşuyla değeri değiştirir, ⬅ tuşuyla onaylayıp ayarlar menüsüne dönersiniz.

5.6.2 Kulaklık

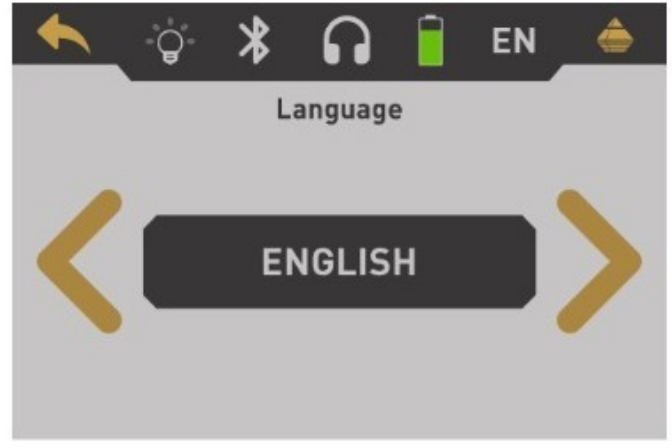
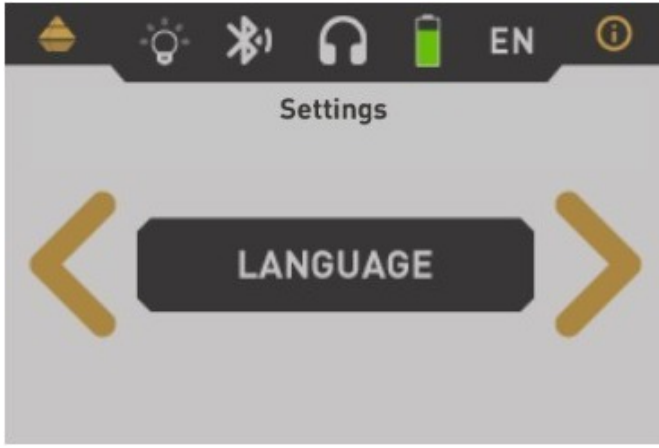
Bu seçenek, Rover C4'ünüze bir Bluetooth kulaklık bağlamanızı sağlar. Seçeneği **OK** tuşuyla etkinleştirdikten sonra kulaklığınızı açın ve eşleştirme tuşuna basın. Eşleştirme işlemi kulaklığa göre farklılık gösterebilir.



Program, kulaklıkla bağlantıyı 60 saniye boyunca bekler. Başarılı olursa kulaklık simgesi  yerine  olarak değişir.

5.6.3 Dil

Rover C4 çok dillidir. ➤ tuşuyla diller arasında gezinin ve **OK** veya ⬅ tuşuyla onaylayın.



Seçildikten sonra tercih ettiğiniz dil, araç çubuğundaki simgede ISO 639-1 standardına göre iki harfli kodla gösterilir. Şu anda aşağıdaki diller desteklenmektedir:

- Almanca (DE)
- İspanyolca (ES)
- Yunanca (EL)
- Rusça (RU)
- İngilizce (EN)
- Arapça (AR)
- İtalyanca (IT)
- Türkçe (TR)
- Fransızca (FR)
- Farsça (FA)
- Çince (ZH)

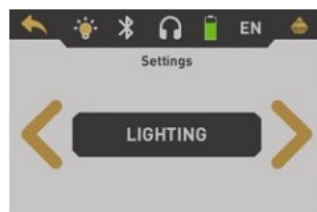
5.6.4 Aydınlatma

Bu seçenek, ekran ünitesinin altındaki LED'leri açar ve kapatır. LED'ler açıkken karanlıkta tarama yaparken alanı aydınlatabilirsiniz.

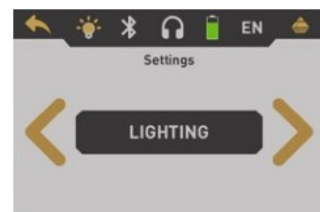
OK tuşuyla durumlar arasında geçiş yapılır. Simge geçerli durumu gösterir:



kapalı



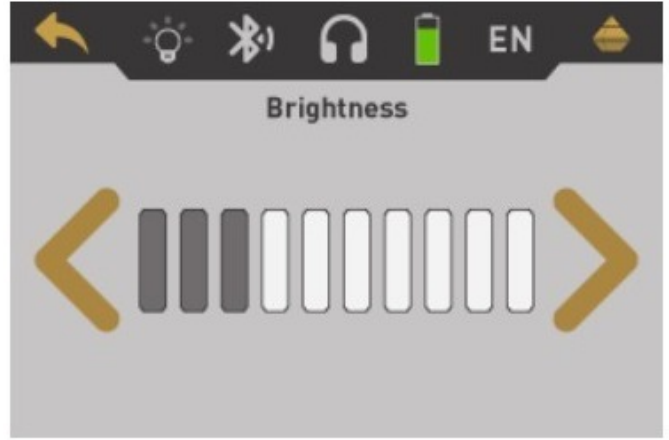
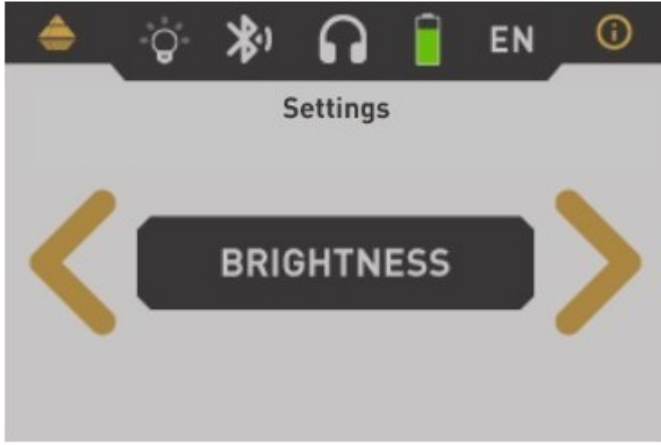
düşük



yüksek

5.6.5 Parlaklık

Parlaklık, ekranın ve dokunmatik ekranın arka aydınlatmasını ayarlar. Ekran ne kadar parlaksa güneş ışığında o kadar iyi okunur, ancak o kadar fazla enerji tüketir. Karanlık bir ortamda parlaklığı azaltabilirsiniz.



➤ tuşuyla değeri değiştirir, ⬅ tuşuyla onaylayıp ayarlar menüsüne dönersiniz.

5.6.6 Fabrika ayarları

Bu seçenek tüm fabrika ayarlarını geri yükler. Güvenlik amacıyla, istenmeden sıfırlamayı önlemek için ek bir onay gösterilir.

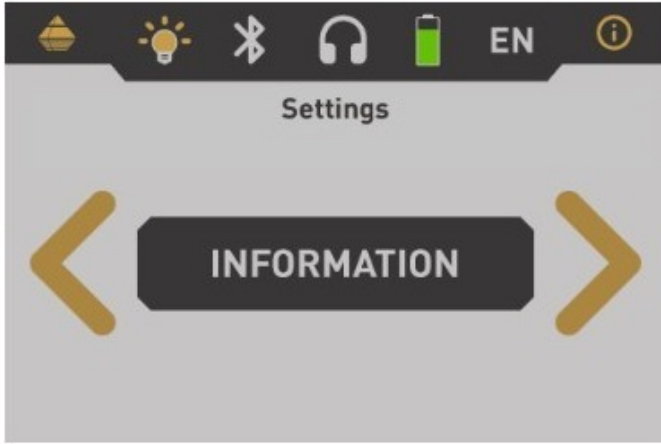


➤ tuşuyla "Yes" seçin ve **OK** tuşuyla sıfırlamayı başlatın. Sıfırlamak istemiyorsanız "No" seçin veya ⬅ tuşuna basın.

Sıfırlama, tüm kişisel ayarların kaybolmasına neden olur.

5.7 BİLGİ

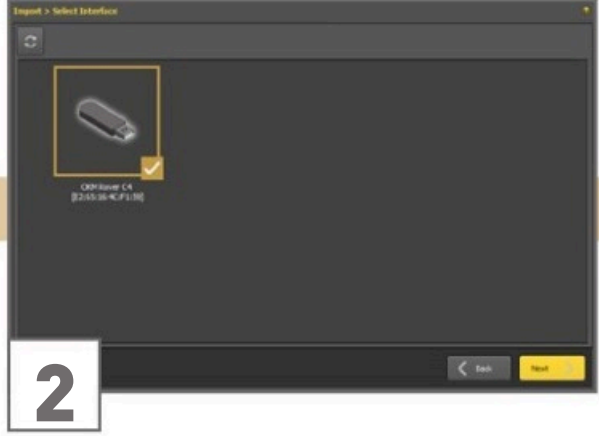
Bu seçenek cihazın seri numarasını ve donanım yazılımı sürümünü gösterir. Bu bilgiler, başka destek talepleri için OKM bayinizle iletişime geçtiğinizde faydalı olabilir.



BÖLÜM 6

Veri aktarımını hazırlama

Önce “4.1 Bluetooth eşleştirme”, sayfa 17 bölümündeki adımları uygulayın.

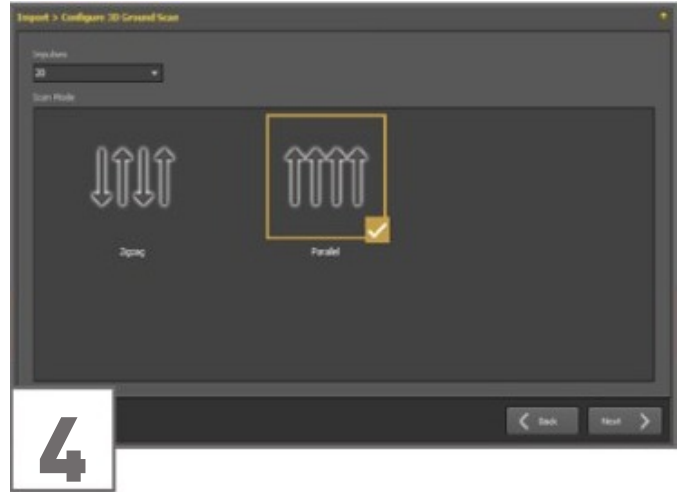
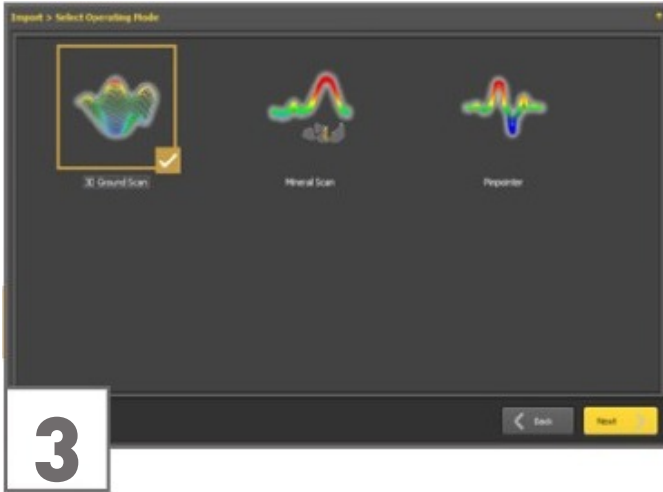


Visualizer 3D Studio yazılımını başlattıktan sonra menüden **File > Import** ögesini seçin veya doğrudan  simgesine tıklayın.

Listeden “Rover C4 (version 3.4 or higher)” ögesini seçin ve **Next** düğmesine tıklayın.

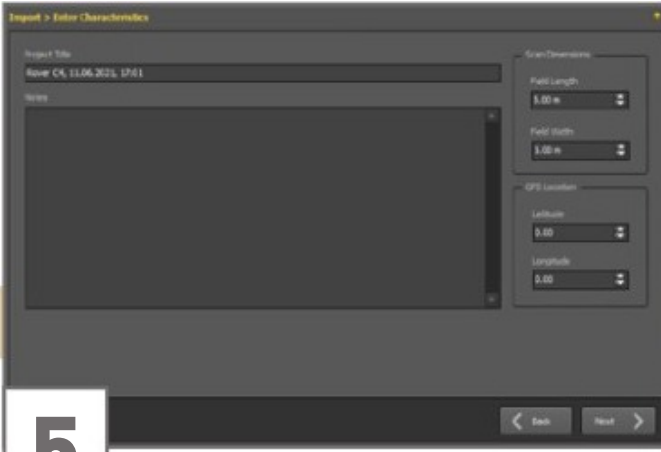
Cihazınızın arayüzü listede görünene kadar kısa bir süre bekleyin. Girişi seçin ve **Next** düğmesine tıklayın.

3D Ground Scan



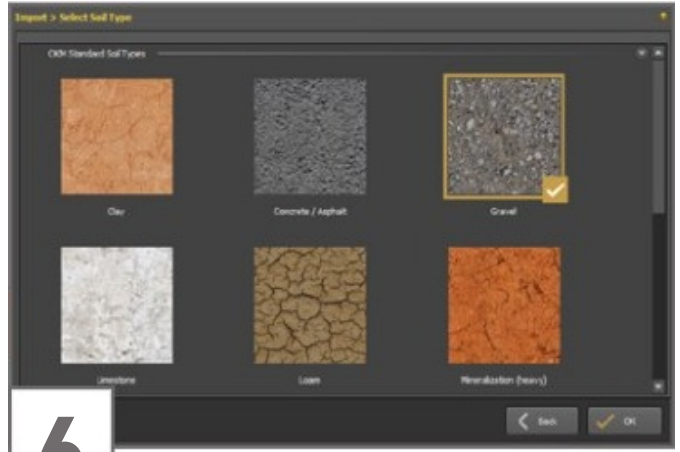
Çalışma modunu seçin ve **Next** düğmesine tıklayın.

Alan uzunluğunu girin, tarama modunu seçin ve **Next** düğmesine tıklayın.



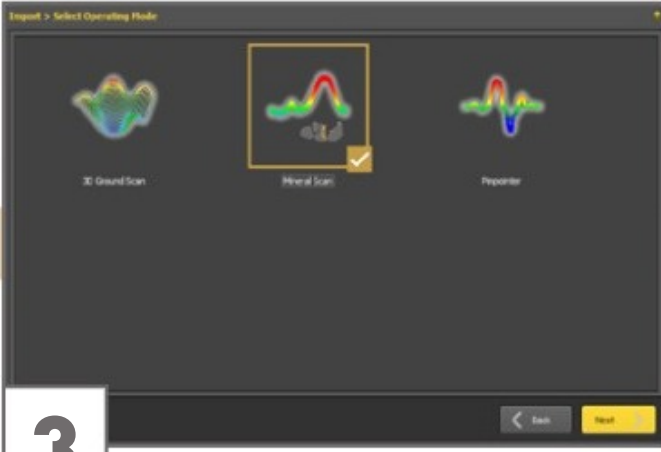
5

Tarama alanının başlığını ve boyutlarını girin. GPS koordinatlarını da alabilir, not ve açıklama ekleyebilirsiniz. Ardından **Next** düğmesine tıklayın.



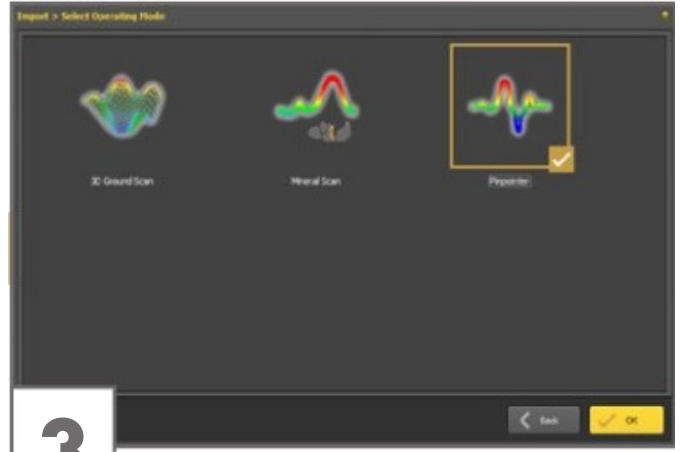
6

Uygun zemin türünü seçin. **OK** düğmesine tıklayarak tarama verilerinin içe aktarımını başlatın.



3

Mineral Scan



3

Pinpointer

OK düğmesine tıklayarak tarama verilerinin içe aktarımını başlatın.

OKM GERMAN DETECTORS

Altenburg merkezli olarak 1998'den beri jeofizik dedektörler geliştiriyor ve üretiyoruz.
Benzersiz tespit teknolojimiz gömülü nesneleri ve yapıları görünür kılar.

OKM Türkiye

Göksu mah. Gazi bulvarı No: 461/20 | 07260 Kepez, Antalya | Türkiye



+90 549 179 06 07

info@okm-turkiye.com

www.okm-turkiye.com/tr

f i t y