






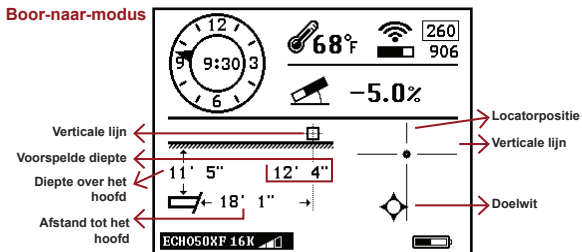
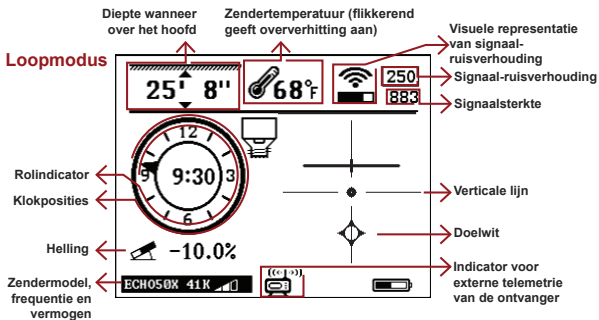
SNELSTARTGIDS | MAG SYSTEM



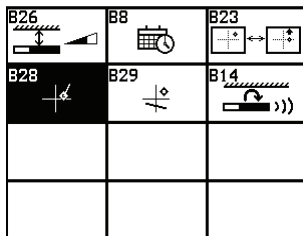
Underground Magnetics

GEBRUIKERSINTERFACE

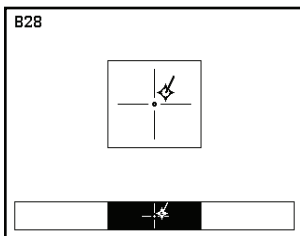
-  **Stroom** *Indrukken en vasthouden om in of uit te schakelen*
-  **Omhoog** *Vorige selectie / Tik om de gegevenspagina voor de boorlog in te voeren*
Volgende selectie / Tik om het boorprofiel te bekijken
-  **Omlaag** *Tik om de selectie te bevestigen / Tik op de hoofdpagina om boorgegevens op te slaan*
-  **Bevestigen** *Tik om terug te keren naar de hoofdpagina / Druk en houd ingedrukt om naar de configuratiepagina te gaan*
-  **Installatie**



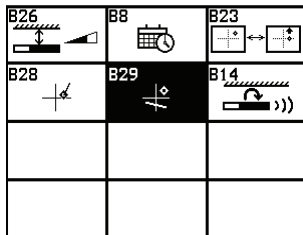
OPTIES VOOR DE INTERFACE



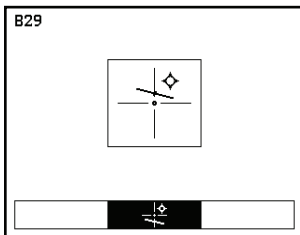
1. Indrukken en vasthouden om naar de instellingen te gaan.
2. Aanraken om B28 te selecteren en om binnen te gaan.



3. Aanraken of om de Richtingslijn aan/uit te zetten.
4. Aanraken om terug te keren naar de hoofdpagina.



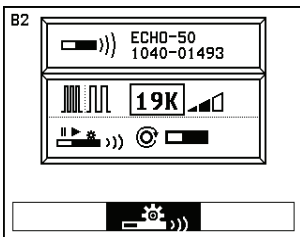
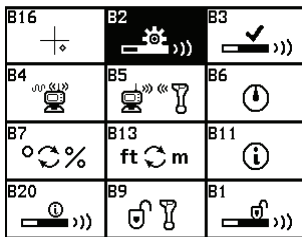
1. Indrukken en vasthouden om naar de instellingen te gaan.
2. Aanraken om B29 te selecteren en om binnen te gaan.



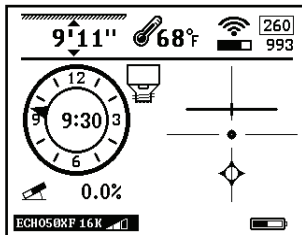
3. Aanraken of om de Locatielijn aan/uit te zetten.
4. Aanraken om terug te keren naar de hoofdpagina.

KOPPELEN VAN DE ZENDER

Start het proces binnen 15 minuten nadat de batterijen in de zender zijn geplaatst.



1. Indrukken en vasthouden om naar de instellingen te gaan.
2. Aanraken om B2 te selecteren.
3. Aanraken om naar de pagina Transmitterinstellingen te gaan. De ontvanger en zender zullen automatisch worden gekoppeld.
4. Aanraken of en om frequentie en vermogensniveau te selecteren.
5. Aanraken om de Wake Up-modus te markeren en erop te tikken om binnen te gaan.
6. Aanraken of om de gewenste modus te selecteren zoals hieronder beschreven.






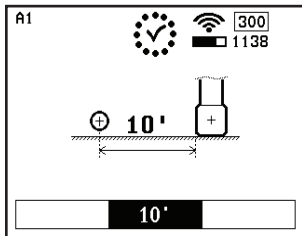
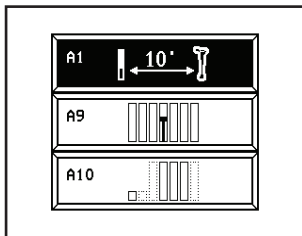
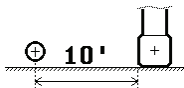
7. Aanraken om terug te keren naar de hoofdpagina.

-
- Direct**
(Roteer de zender 4 graden of verander de helling met 1 graad)
 - 360 graden**
(Roteer de zender een volledige 360° meerdere keren)
 - Altijd Aan**

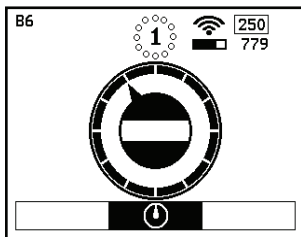
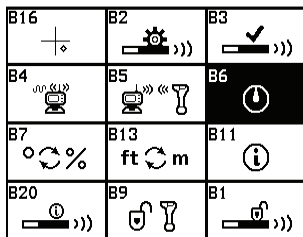
Waarschuwing:

Kalibreer niet in de buurt van sterke actieve of passieve interferentie. Bijvoorbeeld, kalibreer niet in de buurt van een elektrische transformator (actief) of op beton met wapening en/of draadgaas (passief). Dit soort gebieden kan de dieptekalibratie en nauwkeurigheid aanzienlijk beïnvloeden.

1. Plaats de zender plat op de grond binnen de behuizing.
2. Meet vanaf het midden van de behuizing, 10 voet naar de binnenrand van de locator.
3. Aanraken  om naar het kalibratiescherm te gaan.
4. Aanraken  om naar de kalibratiepagina van 10 voet (A1) te gaan.
5. Aanraken  nog twee keer om de kalibratie te starten.

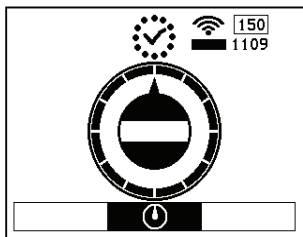


KALIBRATIE VAN HET ROLLEN

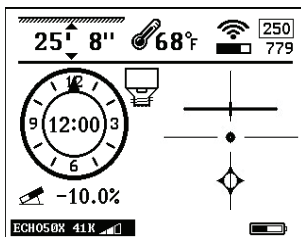


1. Indrukken en vasthouden om naar de instellingen te gaan.
2. Aanraken om B6 te selecteren.
3. Aanraken om naar de pagina Roll-kalibratie te gaan.

4. Aanraken of tot de pijl zich in de 12 uur positie bevindt.
5. Aanraken tweemaal om de roll-kalibratie te starten en wacht op voltooiing van de kalibratie.



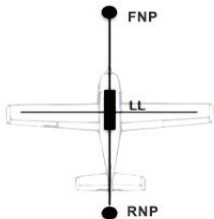
6. Kalibratie voltooid



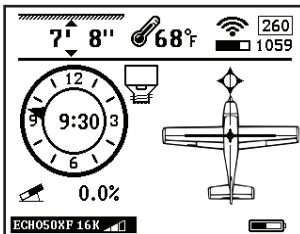
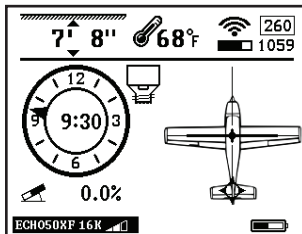
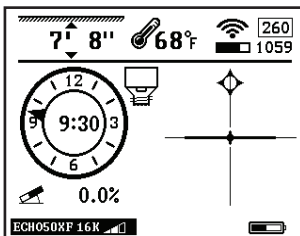
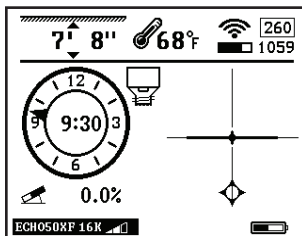
7. Aanraken om terug te keren naar de hoofdpagina.

HET VINDEN VAN DE ZENDER

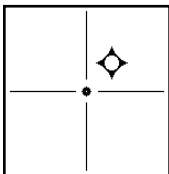
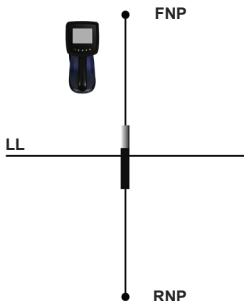
De locatielijn (LL) strekt zich uit links en rechts van het midden van de zender. Vanwege de natuurkunde van het magnetische veld van de locators kan de LL er op verschillende plekken links of rechts van de werkelijke locatie van de zender hetzelfde uitzien, zelfs op enkele meters afstand. Daarom is het belangrijk om ten minste eerst het front null punt (FNP) te lokaliseren voordat je teruggaat om de kop te lokaliseren. Voor een nauwkeurige locatie, vind zowel het FNP als het rear null punt (RNP) voordat je naar de kop gaat. Trek een denkbeeldige lijn tussen het FNP en het RNP en je zult merken dat de kop zich recht in lijn bevindt en tussen deze punten in.



Denk aan de zender als de vorm van een vliegtuig. Het FNP is de neus en het RNP de staart. Vind het FNP en het RNP en het midden van de zender is gecentreerd boven de vleugels.

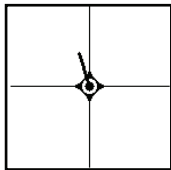
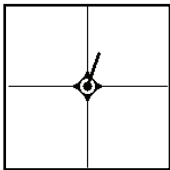
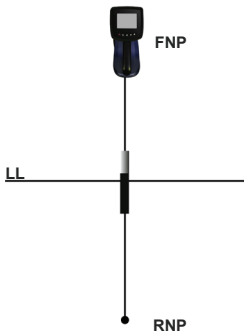


HET VINDEN VAN DE FNP

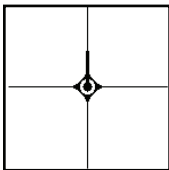


In dit scenario bevindt de zender zich achter je en loop je naar het Front Null Point (FNP).

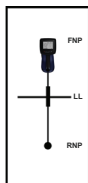
Om de FNP in dit scenario te lokaliseren, beweeg voorwaarts en naar rechts totdat het Doelwit zich in het midden van het richtkruis bevindt. Je bent nu bij de FNP.



Bij de FNP draai je de locator in je hand naar links of rechts totdat de **Richtingslijn** gecentreerd is, wat aangeeft dat de zender zich recht achter je bevindt.



LOKALISEREN VAN FNP, RNP EN LL



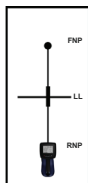
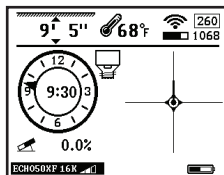
Daadwerkelijke positie van ontvanger tot zender.

Front Nul Punt (FNP)

De FNP is een punt voor de zender. (Denk eraan als het vizier aan het einde van een geweer.)

Dit is de richting van de zender.

Bepaal het door **het Doelwit** in het midden te plaatsen.

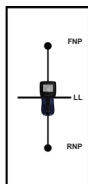
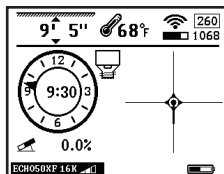


Daadwerkelijke positie van ontvanger tot zender.

Archerste Nul Punt (RNP)

Vervolgens, zoek de RNP. De RNP is een punt achter de zender en zal er net zo uitzien als de FNP.

Bepaal het op dezelfde manier door naar achteren te bewegen totdat het doelwit in het midden verschijnt.

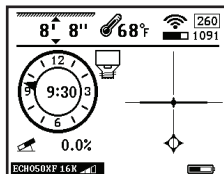


Daadwerkelijke positie van ontvanger tot zender.

Lokalisatielij (LL)

Vervolgens, stel je een lijn voor die door de FNP en RNP loopt.

Bepaal de LL door langs die lijn te lopen totdat de **LL-indicator** op het scherm van de ontvanger in het midden komt. Je bevindt je nu boven de LL, of het hoofd.



VOLGEN TIJDENS HET VLIEGEN

Het volgen tijdens het boren is een eenvoudig proces dat de snelheid waarmee het boren kan worden voltooid, verhoogt. Zowel de booroperator als de locatieoperator kunnen hetzelfde scherm zien in beide modi, wat minimale communicatie tussen operators mogelijk maakt.

1. Begin met het boren van de eerste paar staven om de lijn en de gewenste helling te bepalen.

2. Loop ongeveer 10 voet voorbij de FNP, of één volledige lengte van de staaf.

(Voor een nauwkeurigere gevoeligheid voor links-rechts bij gebruik van de Bore-To-modus, blijf altijd voor de FNP.)

3. Plaats de locator op het gewenste boorpad, wijzend in de richting waar je naartoe wilt gaan.

4. Activeer de Bore-To-modus door de knop te drukken .

(Je kunt terugkeren naar de Normale/Walkover-modus door eenvoudig op de knop te drukken  opnieuw.)

5. Als de zender rechtstreeks op je locator gericht is, zul je de **Afstand tot het Hoofd** en het **Doelwit** rechtstreeks op de **Verticale Lijn** zien, wat aangeeft dat je rechtstreeks naar de locator gaat.

6. Houd de helling op de gewenste hoek om de juiste **voorspelde diepte** en **diepte over het hoofd** weer te geven.

7. Houd het doelwit in het midden en je bent op koers naar de ontvanger.

De diepte wordt in realtime weergegeven en corrigeert voor hellingveranderingen, waardoor beide operators de mogelijkheid hebben om de **voorspelde diepte** van het hoofd te zien als deze helemaal tot aan de ontvanger wordt geboord.

In Figuur 1 is de helling minus 5%, wat betekent dat de berekende diepte 12'4" zal zijn wanneer de zender arriveert.

Het hoofd bevindt zich 18'1" achter de locator en beweegt iets naar links van het midden.

Om de afwijking te corrigeren, stop met boren en instrueer de booroperator om de boorstaaf naar het juiste tijdstip te draaien en te duwen totdat het doelwit weer op koers is met de verticale lijn.

Figuur 1

