






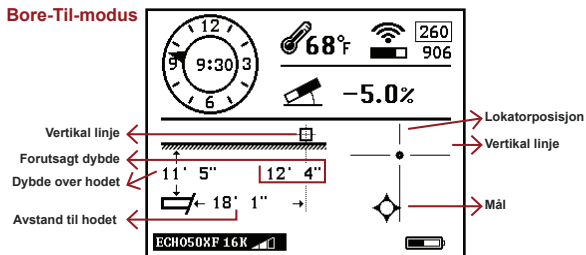
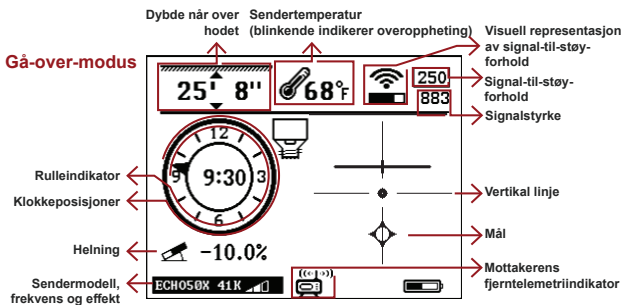
HURTIGSTARTGUIDE | MAG SYSTEM



Underground Magnetics

BRUKERGRENSESNIITT

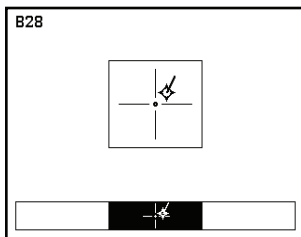
-  **Strøm** Trykk og hold inne for å slå av eller på
-  **Opp** Forrige valg / Trykk for å gå til dataskjerm for borelogg
-  **Ned** Neste valg / Trykk for å se boreprofil
-  **Bekreft** Trykk for å bekrefte valg / Trykk på hovedsiden for å registrere boredata
-  **Oppsett** Trykk for å returnere til hovedsiden / Trykk og hold inne for å gå til konfigurasjonssiden



GRENSESNITTALTERNATIVER

B26 	B8 	B23
B28 	B29 	B14

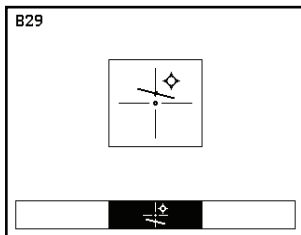
1. Trykk og hold inne t for å gå inn i oppsett.
2. Trykk for å velge B28 og for å gå inn.



3. Trykk eller for å slå retningslinjen av/på.
4. Trykk for å returnere til hovedsiden.

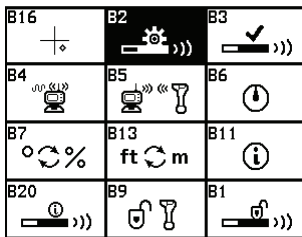
B26 	B8 	B23
B28 	B29 	B14

1. Trykk og hold inne t for å gå inn i oppsett.
2. Trykk for å velge B29 og for å gå inn.

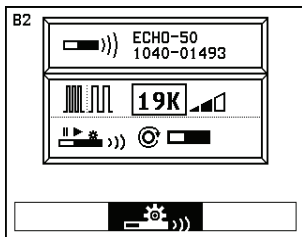


3. Trykk eller for å slå lokasjonslinjen av/på.
4. Trykk for å returnere til hovedsiden.

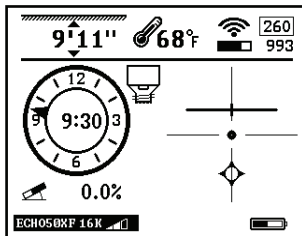
PAR AVSENDER



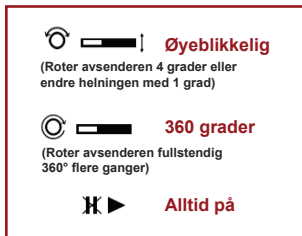
1. Trykk og hold inne t for å gå inn i oppsett.
2. Trykk for å velge B2.
3. Trykk for å gå til avsenderinnstillinger. Mottakeren og avsenderen vil automatisk pare seg.



4. Trykk eller og for å velge frekvens og effektnivå.
5. Trykk for å markere Wake Up Mode og trykk for å gå inn.
6. Trykk eller for å velge ønsket modus som beskrevet nedenfor.






7. Trykk for å returnere til hovedsiden.

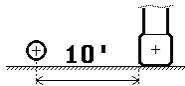


Start prosessen innen 15 minutter etter at batteriene er satt i avsenderen.

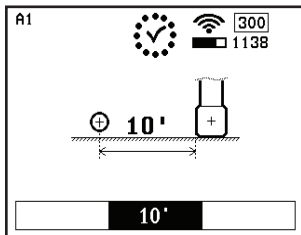
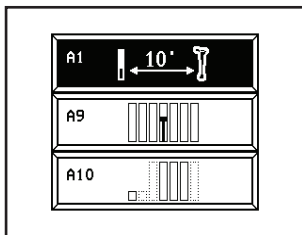
Advarsel:

Ikke kalibrer rundt kraftig aktiv eller passiv interferens. For eksempel, ikke kalibrer rundt en elektrisk transformator (aktiv) eller på betong med armering og/eller metallnett (passiv). Slike områder kan påvirke dybdekalibreringen og nøyaktigheten betydelig.

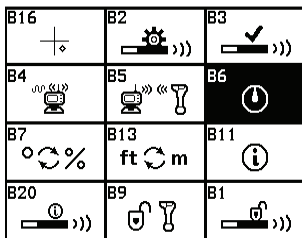
1. Plasser avsenderen inne i huset flatt på bakken.
2. Mål fra midten av huset, 10 fot til innsiden av lokatoren.
3. Trykk  for å gå til kalibreringsskjermen.
4. Trykk  for å gå til kalibreringssiden for 10 fot (A1).
5. Trykk  to ganger til for å starte kalibreringen.



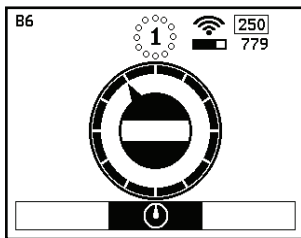
En sjekkmark vises når kalibreringen er fullført.



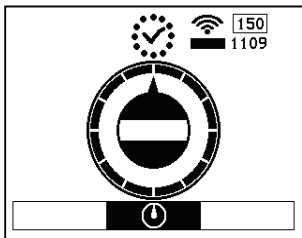
RULLEKALIBRERING



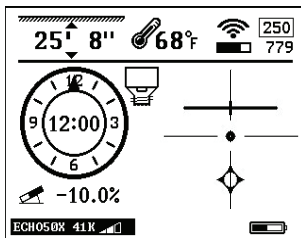
1. Trykk og hold inne t for å gå inn i oppsett.
2. Trykk for å velge B6.
3. Trykk for å gå til rullekalibreringsiden.



4. Trykk eller til pila er i 12 o'clock-posisjonen.
5. Trykk to ganger for å starte rullekalibreringen og vent på at kalibreringen blir fullført.



6. Calibration Complete

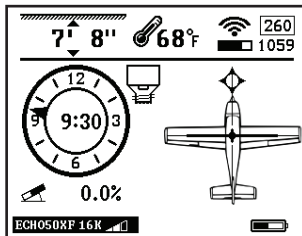
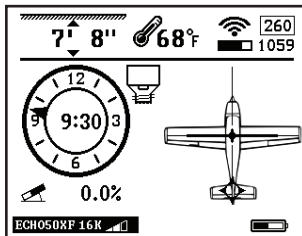
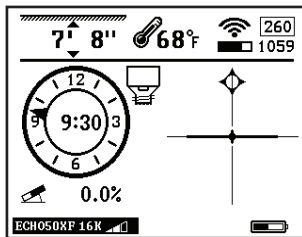
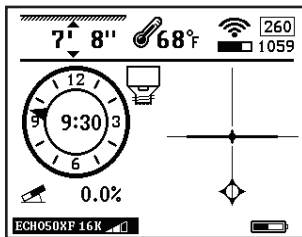
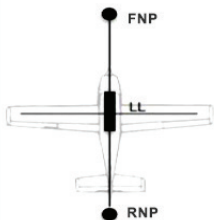


Trykk for å returnere til hovedsiden.

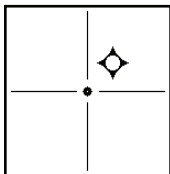
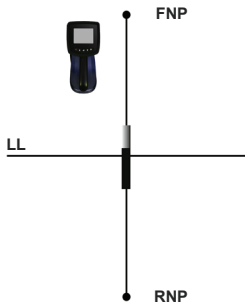
Å FINNE SENDEREN

Finnelinjen (LL) strekker seg til venstre og høyre for senderens midtpunkt. På grunn av fysikken til lokatorens magnetfelt kan LL se lik ut flere fot til høyre eller venstre for senderens faktiske plassering. Derfor er det viktig å minst lokalisere front nullpunktet (FNP) før du går tilbake for å finne hodet. For nøyaktig lokalisering, finn både FNP og RNP før du beveger deg over hodet. Tegn en snorlinje mellom FNP og RNP, og hodet ditt vil være direkte i linje og mellom disse punktene.

Tenk på senderen som formen til et fly. FNP er nesen, og RNP er halen. Finn FNP og RNP, og sentrum av senderen er sentrert over vingene.

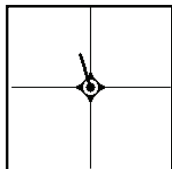
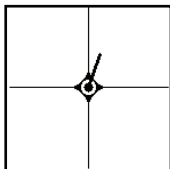
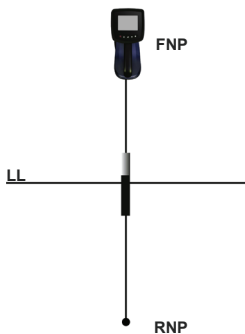


Å FINNE FNP

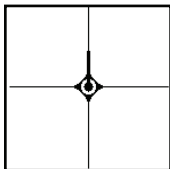


I dette scenariet er senderen bak deg, og du går mot Front Nullpunktet (FNP).

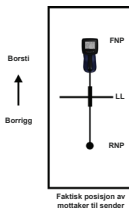
For å lokalisere FNP i dette scenariet, beveg deg fremover og til høyre til målet er sentrert på krysshåret. Du er nå ved FNP.



Ved FNP, roter lokatoren i hånden til venstre eller høyre til **retningslinjen** er sentrert, noe som indikerer at senderen er direkte i linje bak deg.



LOKALISERE FNP, RNP OG LL

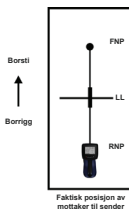
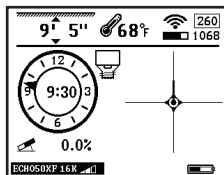


Front Nullpunkt (FNP)

FNP er et punkt foran senderen. (Tenk på det som siktet på enden av et gevær.)

Dette er retningen til senderen.

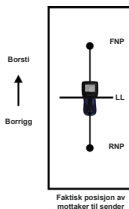
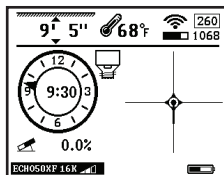
Lokaliser den ved å plassere målet i midten.



Rear Nullpunkt (RNP)

Neste steg er å finne RNP. RNP er et punkt bak senderen og vil se ut akkurat som FNP.

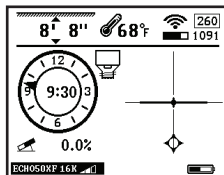
Lokaliser det på samme måte ved å bevege deg bakover til målet vises i midten.



Lokaliseringslinje (LL)

Deretter, forestill deg en linje som går gjennom FNP og RNP.

Lokaliser LL ved å gå langs den linjen til LL-indikatoren på mottakerskjermen kommer inn i midten. Du er nå over LL, eller hodet.



SPORING PÅ FARTEN

Sporing på farten er en enkel prosess som vil øke hastigheten på boringen. Både boreoperatøren og lokalisasjonsoperatøren kan se den samme skjermen i begge modusene, noe som muliggjør minimal kommunikasjon mellom operatørene.

Begynn med å bore de første stengene for å etablere linje og ønsket helning.

Gå forbi FNP med omtrent 10 fot, eller en full lengde av stangen.

(For mer nøyaktig følsomhet til venstre/høyre når du bruker Bore-To-modus, hold deg alltid foran FNP.)

Plasser lokatoren på den ønskede borebanen og pek i retningen du vil gå.

Aktiver Bore-To-modus ved å trykke på .

(Du kan returnere til Normal / Walkover-modus ved å trykke på  igjen.)

5. Hvis senderen peker direkte på lokatoren din, vil du se **avstanden til hodet** og **målet** direkte på den **vertikale linjen** som indikerer at du beveger deg direkte mot lokatoren.

6. Hold helningen i ønsket vinkel for å vise riktig **forutsagt dybde** og **dybde over hodet**.

7. Hold målet sentrert, og du er på vei til mottakeren.

Dybden vises i sanntid, korrigert for endringer i helning, slik at begge operatørene kan se den **forutsagte dybden** av hodet hvis det bores helt til mottakeren.

I **figur 1** er helningen minus 5%, noe som betyr at den beregnede dybden vil være 12 fot 4 tommer når senderen kommer fram. Hodet er 18 fot 1 tomme bak lokatoren og beveger seg litt til venstre for senter.

For å korrigere avviket, stopp boringen og instruer boreoperatøren om å rotere borstangen til riktig klokkeslett og skyve til målet er tilbake på linje med den vertikale linjen.

Figur 1

