






SZYBKI PRZEWODNIK | SYSTEM MAG

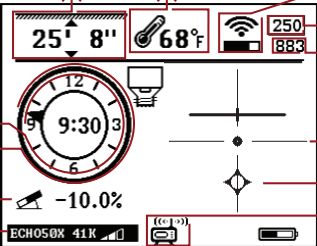


Underground Magnetics

INTERFEJS UŻYTKOWNIKA

-  **Siła** *Naciśnij i przytrzymaj, aby włączyć lub wyłączyć*
-  **W Górze** *Poprzedni wybór / Dotknij, aby wejść na stronę wprowadzania danych dla Bore-Log*
-  **W Dół** *Następny wybór / Dotknij, aby wyświetlić profil studni*
-  **Potwierdź** *Dotknij, aby potwierdzić wybór / Dotknij na stronie głównej, aby zapisać dane studni*
-  **Ustawienia** *Dotknij, aby wrócić do strony głównej / Naciśnij i przytrzymaj, aby wejść do strony konfiguracji*

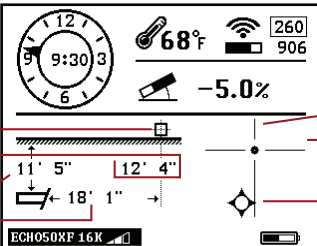
Tryb "Walkover"



Labels:

- Głębokość ponad głową
- Temperatura nadajnika (migające światło wskazuje przegrzewanie)
- Wizualna reprezentacja stosunku sygnału do szumu
- Współczynnik sygnał-szum
- Siła sygnału
- Wskaźnik przechylenia
- Pozycje zegara
- Kąt pochylenia
- Model nadajnika, częstotliwość i moc
- Linia pionowa
- Cel
- Wskaźnik zdalnej telemetrii odbiornika

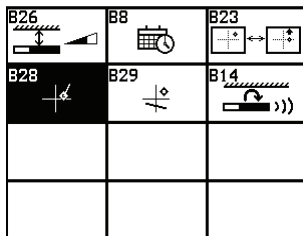
Tryb "Bore-To"






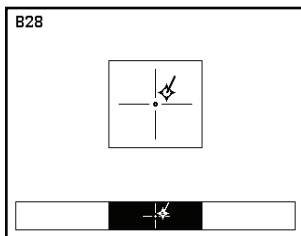
Labels:




- Linia pionowa
- Przewidywana głębokość
- Głębokość nad głową
- Odstęłość do głowy
- Pozycja lokalizatora
- Linia pionowa
- Cel

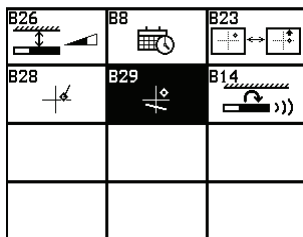
OPCJE INTERFEJSU






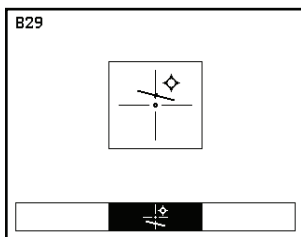
1. Naciśnij i przytrzymaj  aby wejść do ustawień.
2. Dotknij  aby wybrać B28, a następnie dotknij  aby potwierdzić.






3. Dotknij  lub  aby włączyć/wyłączyć linię kierunkową.
4. Dotknij  aby wrócić do Strony Głównej.

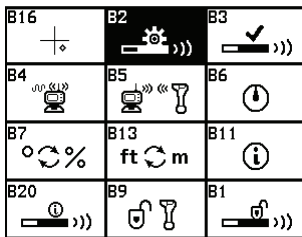


1. Naciśnij i przytrzymaj  aby wejść do ustawień.
2. Dotknij  aby wybrać B29, a następnie dotknij  aby potwierdzić.

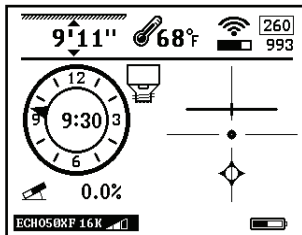


3. Dotknij  lub  aby włączyć/wyłączyć linię lokalizacyjną.
4. Dotknij  aby wrócić do Strony Głównej.

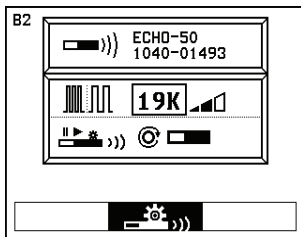
PAROWANIE NADAJNIKA



1. Naciśnij i przytrzymaj aby wejść do ustawień.
2. Dotknij aby wybrać B2.
3. Dotknij aby wejść do strony ustawień nadajnika. Odbiornik i nadajnik zostaną automatycznie sparowane.



7. Dotknij aby wrócić do Strony Głównej.



4. Dotknij lub i aby wybrać częstotliwość i poziom mocy.
5. Dotknij aby podświetlić tryb wybudzania, a następnie dotknij aby wejść.
6. Dotknij lub aby wybrać żądany tryb, zgodnie z poniższym opisem.

Natychmiastowe

(Obróć nadajnik o 4 stopnie lub zmień kąt pochylenia o 1 stopień)

360 stopni




(Obróć nadajnik pełne 360° kilka razy)

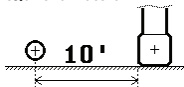
Zawsze włączone

Uruchom proces w ciągu 15 minut od umieszczenia baterii w nadajniku.

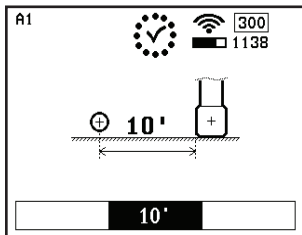
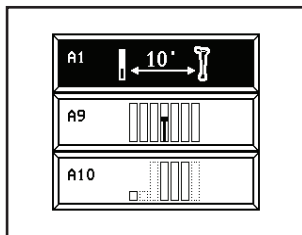
Ostrzeżenie:

Nie kalibruj w miejscach o silnych zakłóceniach aktywnych lub biernych. Na przykład, nie kalibruj wokół transformatora elektrycznego (aktywnego) ani na betonie z zbrojeniem stalowym lub siatką drucianą (biernym). Te rodzaje obszarów mogą istotnie wpływać na kalibrację głębokości i dokładność.

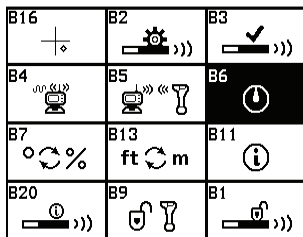
1. Umieść nadajnik płasko na ziemi w obudowie.
2. Zmierz od środka obudowy 10 stóp do wewnętrznego brzoju lokalizatora.
3. Dotknij  aby wejść do ekranu kalibracji.
4. Dotknij  aby wejść na stronę kalibracji 10 stóp (A1).
5. Dotknij  jeszcze dwukrotnie, aby rozpocząć kalibrację.



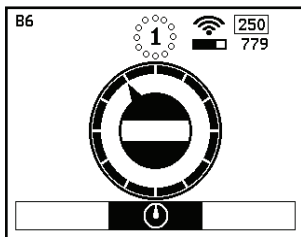
Znak sprawdzający pojawi się po zakończeniu kalibracji.



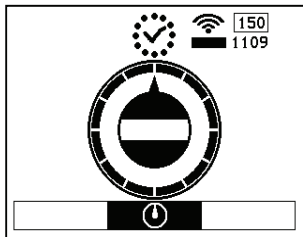
KALIBRACJA ROLKI



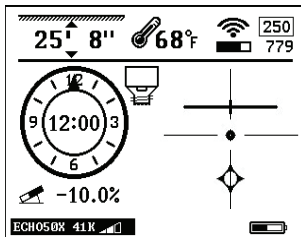
1. Naciśnij i przytrzymaj aby wejść do ustawień.
2. Dotknij aby wybrać B6.
3. Dotknij aby wejść na stronę kalibracji roll (obrotu).



4. Dotknij lub aż strzałka będzie w pozycji 12 na zegarze.
5. Dotknij dwukrotnie, aby rozpocząć kalibrację obrotu i poczekaj, aż kalibracja zostanie zakończona.



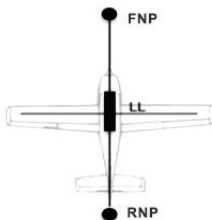
6. Kalibracja zakończona.



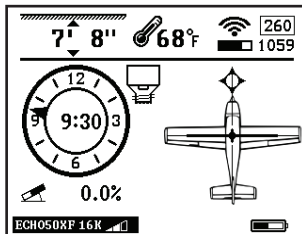
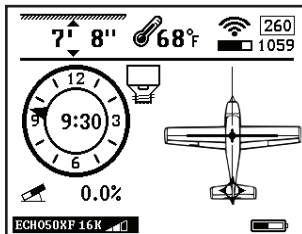
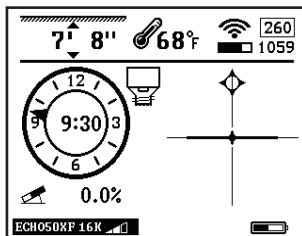
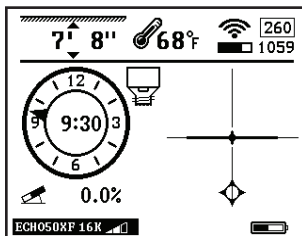
7. Dotknij aby wrócić do Strony Głównej.

ZNALEZIENIE NADAJNIKA

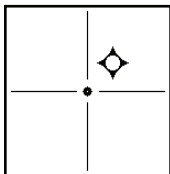
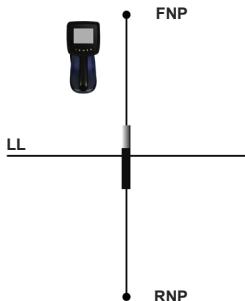
Otoczka lokalizacyjna (LL) rozciąga się na lewo i na prawo od środka nadajnika. Z powodu fizyki pola magnetycznego lokalizatora, LL może wyglądać tak samo kilka stóp na prawo lub na lewo od rzeczywistej lokalizacji nadajnika. Dlatego ważne jest przynajmniej zlokalizowanie przedniego punktu zerowego (FNP) przed przejściem do lokalizacji głowy. Dla precyzyjnej lokalizacji, znajdź zarówno FNP, jak i RNP, zanim przejdiesz nad głową. Narysuj linię między FNP a RNP, a twoja głowa będzie dokładnie na tej linii i pomiędzy tymi punktami.



Pomyśl o nadajniku jako kształcie samolotu. FNP to nos, a RNP to ogon. Znajdź FNP i RNP, a środek nadajnika będzie wycentrowany nad skrzydłami.

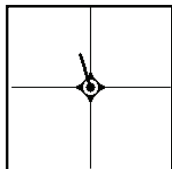
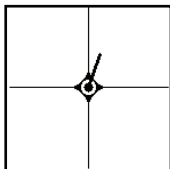
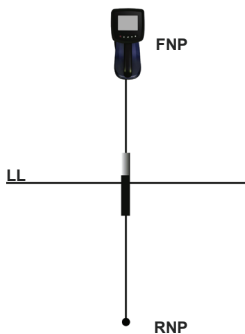


ZNALEZIENIE FNP

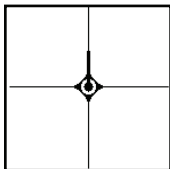


W tym scenariuszu nadajnik jest za tobą, a ty idziesz w kierunku Przedniego Punktu Zerowego (FNP).

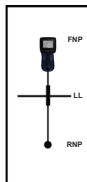
Aby zlokalizować FNP w tym scenariuszu, idź do przodu i w prawo, aż Cel znajdzie się w centrum krzyża celowniczego. Teraz jesteś przy FNP.



Przy FNP obróć lokalizator w dół lewo lub prawo, aż **Linia Kierunkowa** będzie wycentrowana, co wskazuje, że nadajnik jest bezpośrednio za tobą.



ZLOKALIZOWANIE FNP, RNP I LL



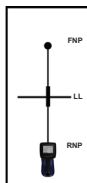
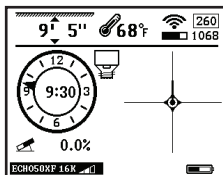
Rzeczywista pozycja odbiornika do nadajnika

Przedni Punkt Zerowy (FNP)

FNP to punkt przed nadajnikiem. (Myśl o tym jak o celowniku na końcu karabinu.)

To jest kierunek nadajnika.

Zlokalizuj go, umieszczając **Cel** w centrum.

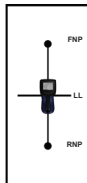
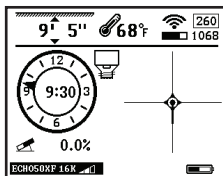


Rzeczywista pozycja odbiornika do nadajnika

Tylny Punkt Zerowy (RNP)

Następnie znajdź RNP. RNP to punkt za nadajnikiem i będzie wyglądać tak samo jak FNP.

Zlokalizuj go w ten sam sposób, przemieszczając się do tyłu, aż cel pojawi się w centrum.

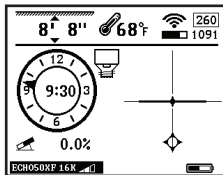


Rzeczywista pozycja odbiornika do nadajnika

Linia Lokalizacyjna (LL)

Następnie wyobraź sobie linię biegnącą przez FNP i RNP.

Zlokalizuj LL, przechodząc wzdłuż tej linii, aż **wskaźnik LL** na ekranie odbiornika znajdzie się w centrum. Teraz jesteś nad LL, czyli nad głową.



ŚLEDZENIE W LOCIE

Śledzenie na bieżąco to prosty proces, który zwiększy prędkość ukończenia wierceń. Zarówno operator wiertnicy, jak i operator lokalizatora widzą ten sam ekran w obu trybach, umożliwiając minimalną komunikację między operatorami.


1. Rozpocznij wiercenie pierwszych kilku prętów, aby ustalić linię i pożądany kąt nachylenia.

2. Przejdź obok FNP o około 10 stóp lub jedną pełną długość pręta.

(Dla większej dokładności wrażliwości na lewo i prawo w trybie "Bore-To", zawsze pozostawaj z przodu FNP.)

3. Umieść lokalizator na wybranej ścieżce wiercenia, wskazując w kierunku, którym chcesz iść.

4. Włącz tryb "Bore-To", naciskając .

(Możesz wrócić do trybu Normal / Walkover, po prostu ponownie naciskając .

5. Jeśli nadajnik wskazuje bezpośrednio na twój lokalizator, zobaczysz **Odległość do Głowy** i **Cel** bezpośrednio na **Linii Pionowej**, wskazując, że zmierzasz bezpośrednio do lokalizatora.

6. Utrzymuj kąt nachylenia pod pożądanym kątem, aby pokazać poprawną **Przewidywaną Głębokość** i **Głębokość nad Głową**.

7. Utrzymuj Cel w centrum, a jesteś na właściwej drodze do odbiornika.

Głębokość jest wyświetlana na bieżąco, korygując zmiany kąta nachylenia, co daje obu operatorom możliwość zobaczenia **Przewidywanej Głębokości** głowicy, jeśli wiercenie zostanie ukończone do odbiornika.

Na **rysunku 1** kąt nachylenia wynosi minus 5%, co oznacza, że obliczona głębokość wyniesie 12 stóp 4 cale, gdy nadajnik dotrze.

Głowica jest 18 stóp 1 cal za lokalizatorem i mierza lekko w lewo od środka.

Aby skorygować odchylenie, zatrzymaj wiercenie i poinstruj operatora wiertnicy, aby obrócił pręt wiertniczy na odpowiednią godzinę i pchnął, aż Cel wróci na ścieżkę z linią pionową.

Rysunek 1

