

GUÍA DE INICIO RÁPIDO | MAG SISTEMA

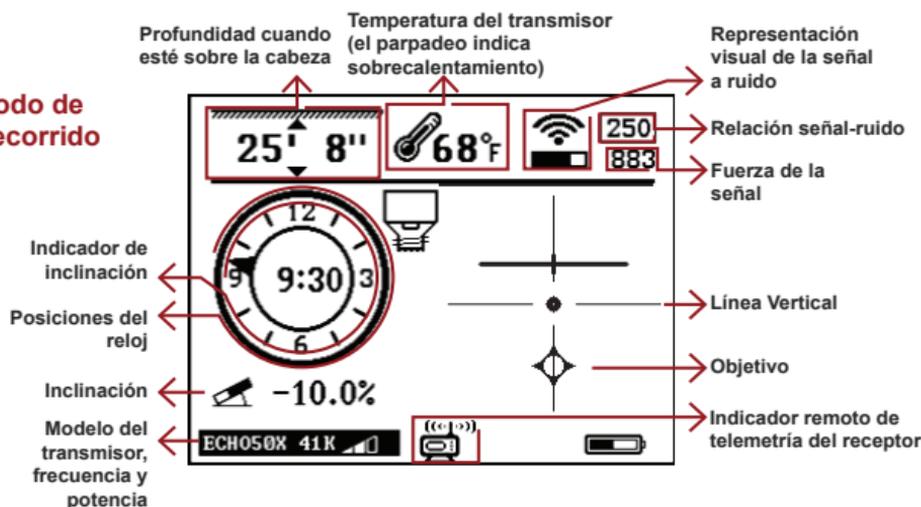


Underground Magnetics

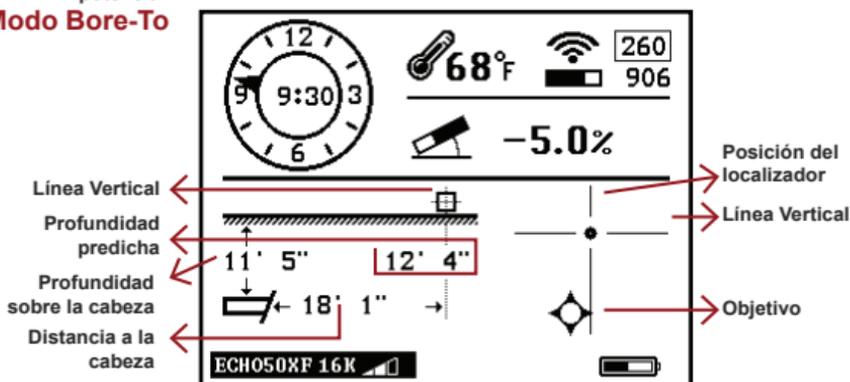
INTERFAZ DE USUARIO

-  **Encender** *Presiona y mantén presionado para encender o apagar*
-  **Arriba** *"Selección anterior / Toca para ingresar a la página de datos del registro de perforación"*
-  **Abajo** *Siguiente selección / Toca para ver el perfil de perforación*
-  **Confirmar** *Toca para confirmar la selección / Toca en la página principal para registrar datos de perforación*
-  **Configuración** *Toca para volver a la página principal / Presiona y mantén presionado para ingresar a la página de configuración*

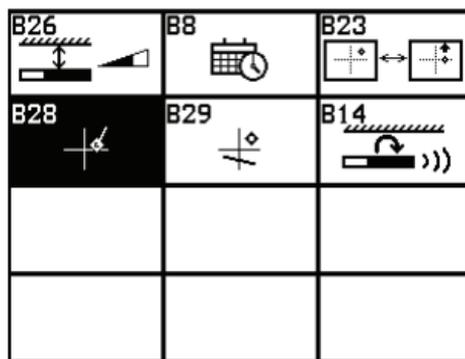
Modo de Recorrido



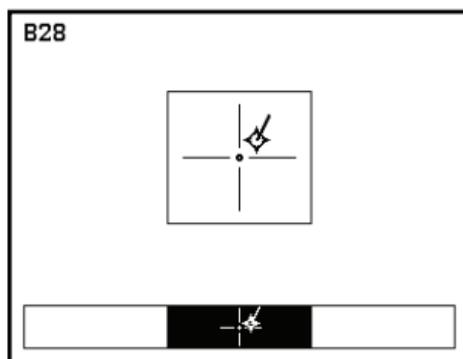
Modo Bore-To



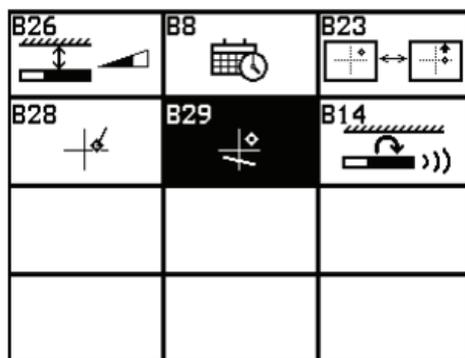
OPCIONES DE INTERFAZ



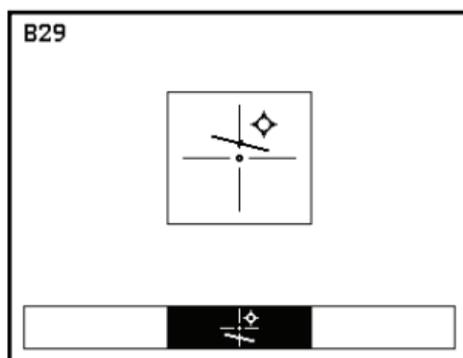
1. Presionar y mantener para ingresar a la configuración.
2. Tap para seleccionar B28 y para ingresar.



3. Toca o para activar/desactivar la Línea Direccional.
4. Toca para volver a la página principal.

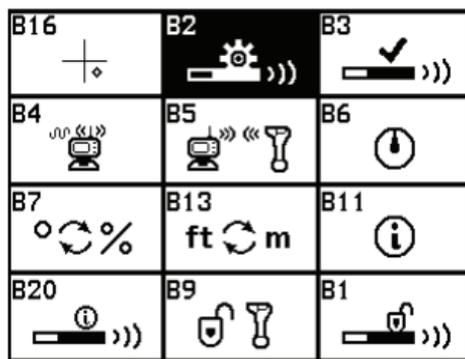


1. Presionar y mantener para ingresar a la configuración.
2. Toca para seleccionar B29 y para ingresar.

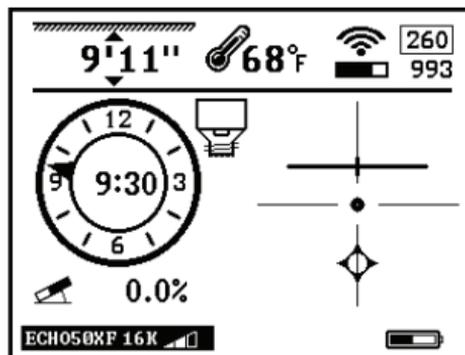


3. Toca o para activar/desactivar la Línea de Localización.
4. Toca para volver a la página principal.

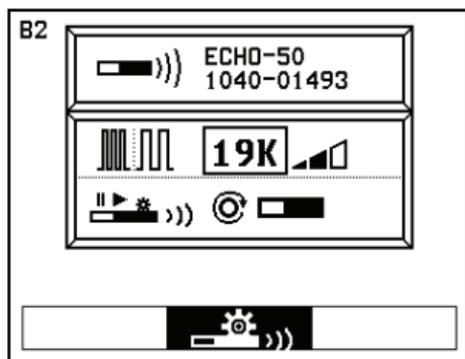
VINCULAR EL TRANSMISOR



1. Presionar y mantener para ingresar a la configuración.
2. Toca para seleccionar B2
3. Toca Para ingresar a la página de configuración del transmisor. El receptor y el transmisor se emparejarán automáticamente.



7. Toca para volver a la página principal.



4. Toca o y Para seleccionar frecuencia y nivel de potencia.
5. Toca para resaltar el Modo de Activación y tocar para ingresar.
6. Toca o para seleccionar el modo deseado según se describe a continuación.

Instantáneo

(Gira el transmisor 4 grados o cambia la inclinación por 1 grado)

360 grados

(Rotate the Transmitter a full 360° several times)

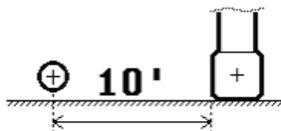
Activo Siempre

Inicia el proceso dentro de los 15 minutos de colocar las baterías en el transmisor.

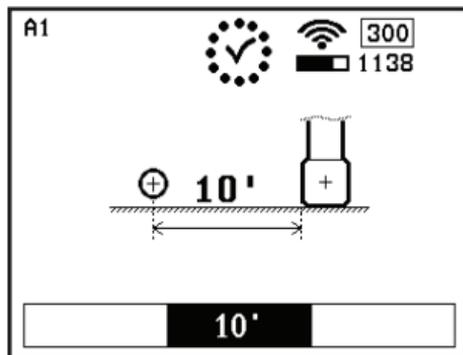
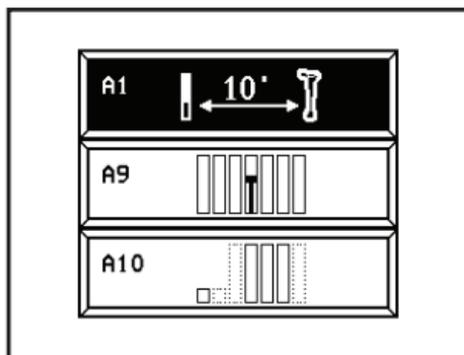
Advertencia:

No calibrar cerca de interferencias activas o pasivas fuertes. Por ejemplo, no calibrar cerca de un transformador eléctrico (activo) o sobre concreto con barras de refuerzo y/o malla de alambre (pasivo). Estos tipos de áreas pueden afectar significativamente la calibración de profundidad y su precisión.

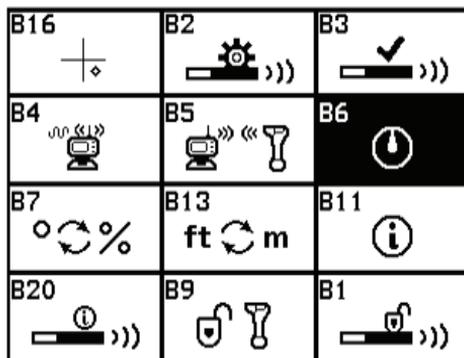
1. Coloca el transmisor dentro de la carcasa plana en el suelo.
2. Mide desde el centro de la carcasa, 10 pies hacia el borde interior del localizador.
3. Toca  para ingresar a la pantalla de calibración.
4. Toca  para ingresar a la página de calibración de 10 pies (A1).
5. Toca  dos veces más para iniciar la calibración.



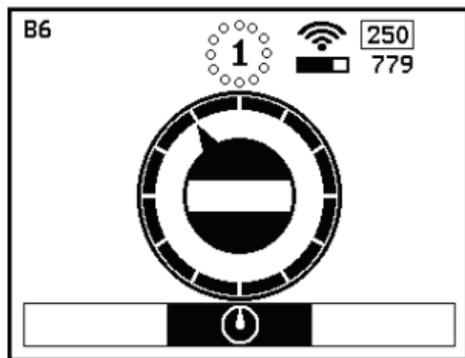
Se mostrará una marca de verificación cuando la calibración esté completa.



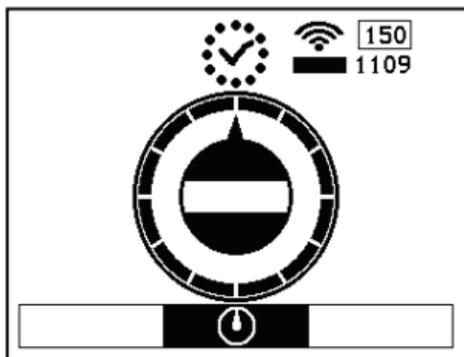
CALIBRACIÓN DE ROLL



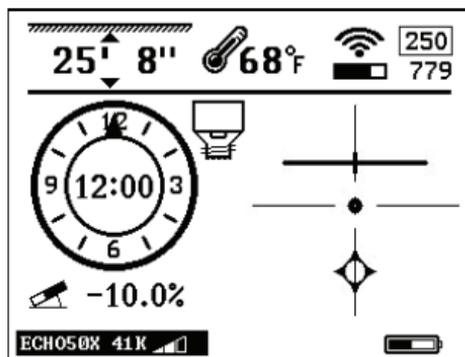
1. Presionar y mantener para ingresar a la configuración.
2. Toca para seleccionar B6.
3. Toca para ingresar a la página de calibración de inclinación (Roll).



4. Toca o hasta que la flecha esté en la posición de las 12 en punto.
5. Toca dos veces para iniciar la calibración de inclinación y espera a que la calibración esté completa.



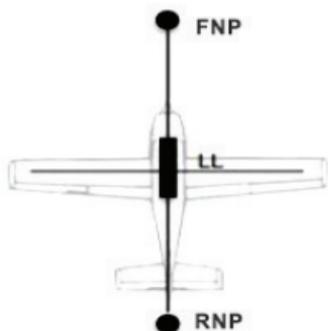
6. Calibración completada



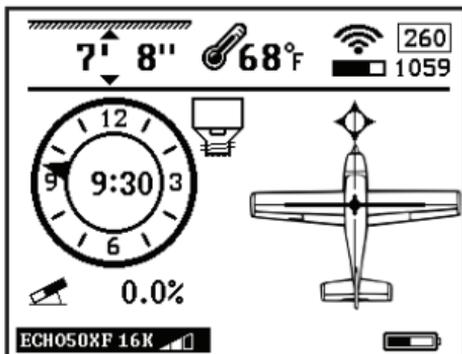
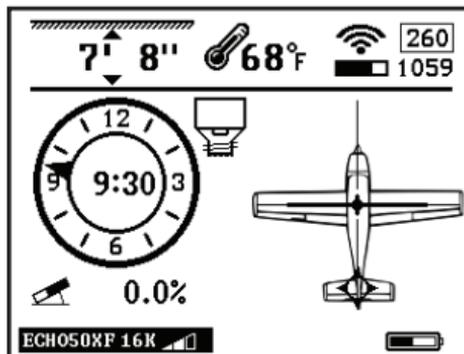
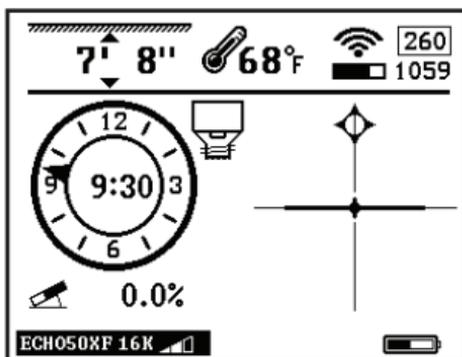
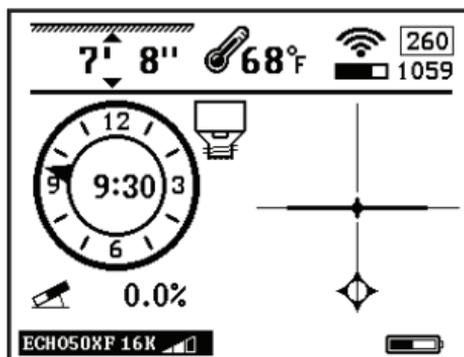
7. Toca para volver a la página principal.

ENCONTRAR EL TRANSMISOR

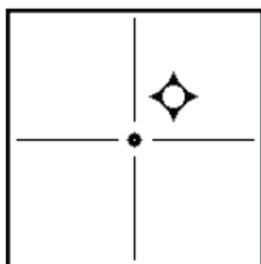
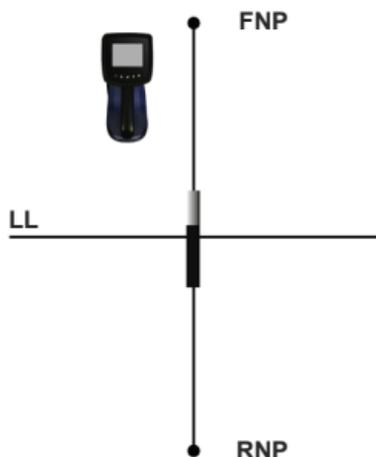
La línea de localización (LL) se extiende hacia la izquierda y la derecha del centro del transmisor. Debido a la física del campo magnético del localizador, la LL puede parecer igual a varios pies a la derecha o a la izquierda de la ubicación real del transmisor. Por esta razón, es importante al menos ubicar primero el punto nulo frontal (FNP) antes de retroceder para ubicar la cabeza. Para una ubicación precisa, encuentra tanto el FNP como el RNP antes de moverte sobre la cabeza. Dibuja una línea recta entre el FNP y el RNP, y tu cabeza estará directamente en línea y entre estos puntos.



Piensa en el transmisor como la forma de un avión. El FNP es la nariz y el RNP es la cola. Encuentra el FNP y el RNP, y el centro del transmisor estará centrado sobre las alas.

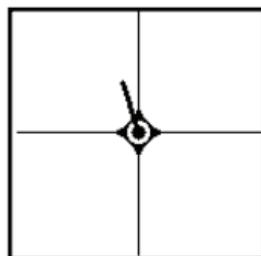
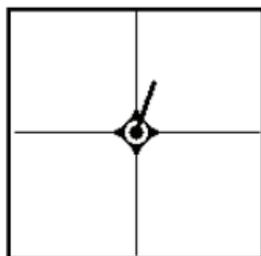
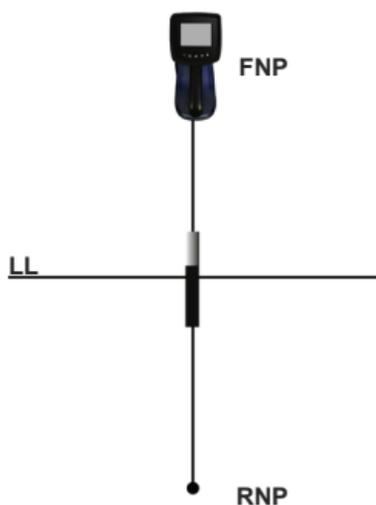


ENCONTRANDO EL FNP

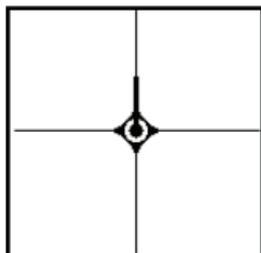


En este escenario, el transmisor está detrás de ti y te estás moviendo hacia el Punto Nulo Frontal (FNP).

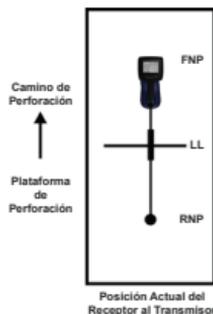
Para ubicar el FNP en este escenario, avanza y hacia tu derecha hasta que el objetivo se centre en la mira. Ahora estás en el FNP.



En el FNP, gira el localizador hacia la izquierda o hacia la derecha hasta que la **Línea Direccional** se centre, indicando que el transmisor está directamente en línea detrás de ti.



LOCALIZANDO FNP, RNP Y LL

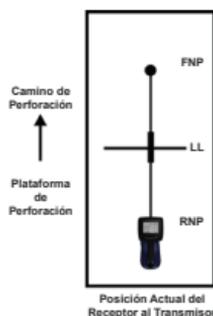
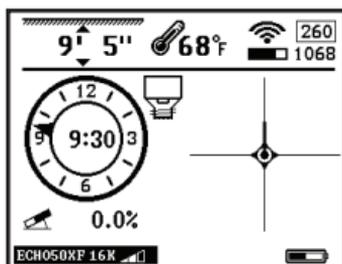


Punto Nulo Frontal (FNP)

El FNP es un punto delante del transmisor. (Piensa en ello como la mira al final de un rifle).

Esta es la dirección del transmisor.

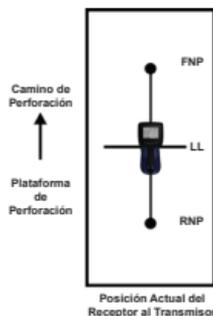
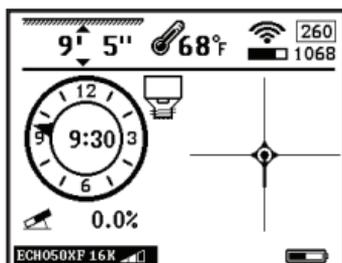
Encuétralo colocando el **objetivo** en el centro.



Punto Nulo Trasero (RNP)

A continuación, encuentra el RNP. El RNP es un punto detrás del transmisor y se verá igual que el FNP.

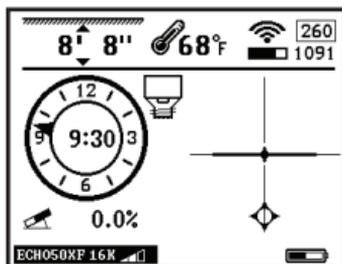
Ubícalo de la misma manera moviéndote hacia atrás hasta que el objetivo aparezca en el centro.



Línea de Localización (LL)

Luego, imagina una línea que atraviesa el FNP y el RNP.

Ubica la LL caminando a lo largo de esa línea hasta que el **indicador de LL** en la pantalla del receptor entre en el centro. Ahora estás sobre la LL, o la cabeza.



RASTREO SOBRE LA MARCHA

El seguimiento sobre la marcha es un proceso sencillo que aumentará la velocidad con la que se puede completar la perforación. Tanto el operador de la perforadora como el operador de localización pueden ver la misma pantalla en ambos modos, lo que permite una comunicación mínima entre los operadores.

1. Comienza perforando los primeros varillajes para establecer la línea y la inclinación deseada.
2. Pasa por delante del FNP aproximadamente 10 pies, o una longitud completa de varilla.

(Para una sensibilidad más precisa izquierda-derecha al usar el modo Bore-To, siempre mantente fuera del FNP).
3. Coloca el localizador en la ruta de perforación deseada, apuntando en la dirección que deseas seguir.
4. Activar el modo Bore-To presionando .

(Puedes volver al modo Normal / Walkover simplemente presionando )
5. Si el transmisor está apuntando directamente a tu localizador, verás la **Distancia a la Cabeza** y el **Objetivo** directamente en la **Línea Vertical**, indicando que te diriges directamente al localizador.
6. Mantén la inclinación al ángulo deseado para mostrar la **Profundidad Predicha** y la **Profundidad sobre la Cabeza** correctas.
7. Mantén el **Objetivo** centrado y estarás en camino hacia el receptor.

La profundidad se muestra en tiempo real, corrigiendo los cambios de inclinación, lo que brinda a ambos operadores la capacidad de ver la **Profundidad Predicha** de la cabeza si se perfora hasta el receptor.

En la Figura 1, la inclinación es de menos 5%, lo que significa que la profundidad calculada será de 12 pies y 4 pulgadas cuando llegue el transmisor.

Figura 1

La cabeza está a 18 pies y 1 pulgada detrás del localizador y se dirige ligeramente hacia la izquierda del centro.

Para corregir la desviación, detén la perforación e indica al operador de la perforadora que gire la varilla de perforación hacia el reloj adecuado y empuje hasta que el objetivo vuelva a estar en línea con la vertical.

