






SNABBSTARTSGUIDE | MAG SYSTEM

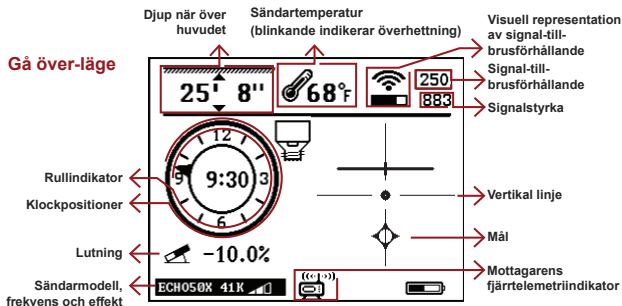


Underground Magnetics

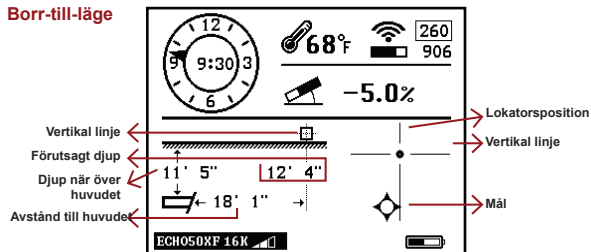
ANVÄNDARGRÄNSSNITT

-  **Ström** Tryck och håll in för att slå på eller av
-  **Upp** Föregående val / Tryck för att ange data på borrhålslogg
-  **Ner** Nästa val / Tryck för att visa borrhålsprofil
-  **Bekräfta** Tryck för att bekräfta val / Tryck på huvudsidan för att spela in borrhålsdata
-  **Installera** Tryck för att återgå till huvudsidan / Tryck och håll in för att komma till konfigurationssidan

Gå över-läge



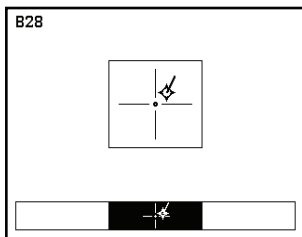
Borr-till-läge



GRÄNSSNITTSALTERNATIV

B26 	B8 	B23
B28 	B29 	B14

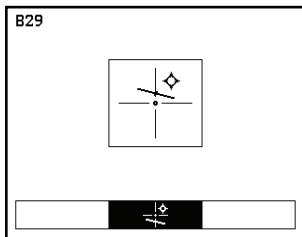
1. Tryck och håll in för att komma till inställningar.
2. Tryck på för att välja B28 och för att gå in.



3. Tryck på eller för att slå på/av riktninglinjen.
4. Tryck på för att återgå till huvudsidan.

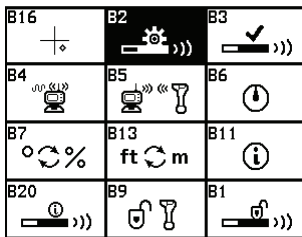
B26 	B8 	B23
B28 	B29 	B14

1. Tryck och håll in för att komma till inställningar.
2. Tryck på för att välja B29 och för att gå in.

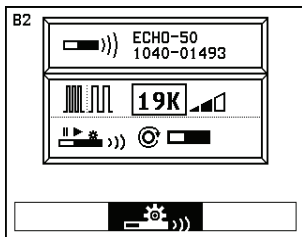


3. Tryck på eller för att slå på/av lokaliseringslinjen.
4. Tryck på för att återgå till huvudsidan.

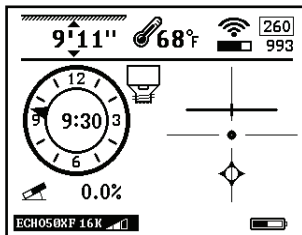
MATCHING TRANSMITTER



1. Tryck och håll in för att komma till inställningar.
2. Tryck på för att välja B2.
3. Tryck på för att komma till sändarinställningssidan. Mottagaren och sändaren kommer automatiskt att para ihop sig.



4. Tryck på eller och för att välja frekvens och effektnivå.
5. Tryck på för att markera Wake Up-läget och tryck för att gå in.
6. Tryck på eller för att välja önskat läge enligt beskrivningen nedan.






7. Tryck på för att återgå till huvudsidan.

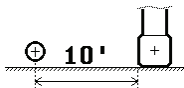


Starta processen inom 15 minuter efter att ha placerat batterierna i sändaren.

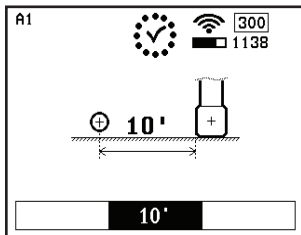
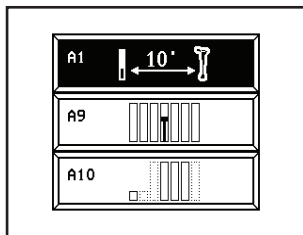
Varning:

Kalibrera inte runt kraftig aktiv eller passiv störning. Undvik till exempel att kalibrera runt en elektrisk transformator (aktiv) eller på betong med armering och/eller trådnät (passiv). Sådana områden kan påverka djupkalibreringen och noggrannheten avsevärt.

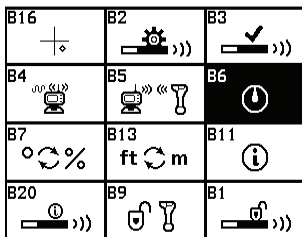
1. Placera sändaren inuti huset plant på marken.
2. Mät från mitten av huset, 10 fot till insidan av lokatorskanten.
3. Tryck på  för att komma till kalibreringsskärmen.
4. Tryck på  för att komma till 10-fots kalibreringssidan (A1).
5. Tryck på  två gånger till för att påbörja kalibreringen.



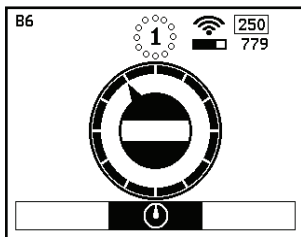
En kryssmarkering kommer att visas när kalibreringen är klar.



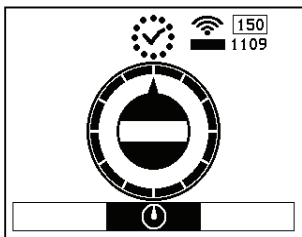
RULLKALIBRERING



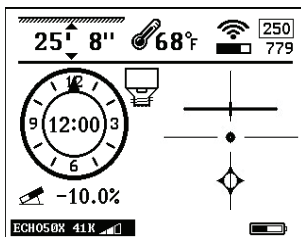
1. Tryck och håll in för att komma till inställningar.
2. Tryck på för att välja B6.
3. Tryck på för att komma till sidan för rullkalibrering.



4. Tryck på eller tills pilen är i 12-timmerspositionen.
5. Tryck på två gånger för att starta rullkalibrering och vänta tills kalibreringen är klar.



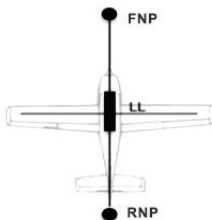
6. Kalibrering komplett



7. Tryck på för att återgå till huvudsidan.

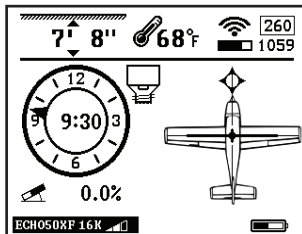
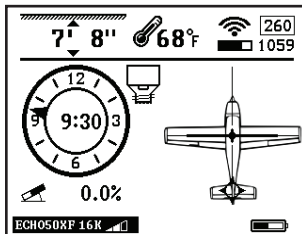
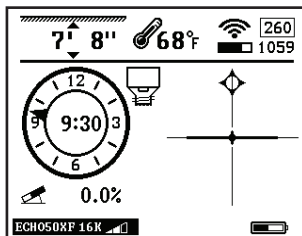
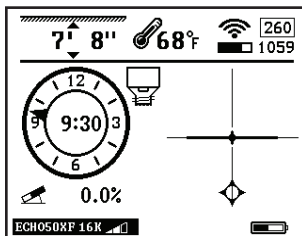
ATT HITTA SÄNDAREN

Linjen för lokalisering (LL) sträcker sig åt vänster och höger om sändarens mitt. På grund av fysiken i lokatorns magnetfält kan LL se likadan ut flera fot åt höger eller vänster om sändarens faktiska plats. Det är därför viktigt att åtminstone lokalisera frontens nollpunkt (FNP) först innan du rör dig tillbaka för att lokalisera huvudet. För exakt platslokalisering, hitta både FNP och RNP innan du går över till huvudet. Dra en snörlinje mellan FNP och RNP, och ditt huvud kommer att vara direkt i linje och mellan dessa punkter.

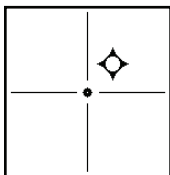
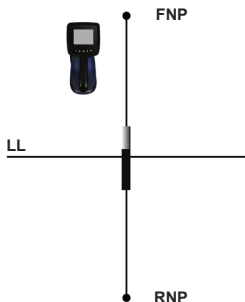


Tänk på sändaren som formen av ett flygplan.

FNP är näsan och RNP är svansen. Hitta FNP och RNP, och sändarens mittpunkt är centrerad över vingarna.

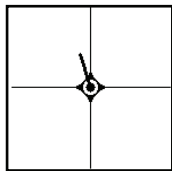
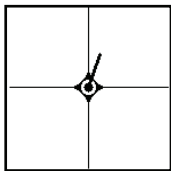
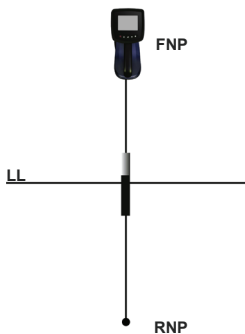


ATT HITTA FNP

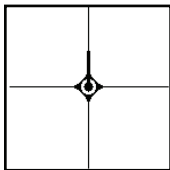


I detta scenario är sändaren bakom dig och du går mot Front Null Point (FNP).

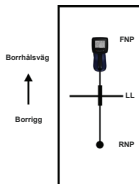
För att lokalisera FNP i detta scenario, gå framåt och åt höger tills Målet hamnar i mitten av korsningen. Du är nu vid FNP.



Vid FNP, rotera lokatorn åt vänster eller höger tills riktlinjen är centrerad, vilket indikerar att sändaren är **direkt i linje** bakom dig.



ATT LOKALISERA FNP, RNP OCH LL



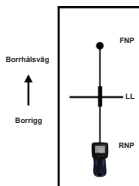
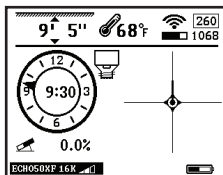
Aktuell position av mottagaren till sändaren

Framnollpunkt (FNP)

FNP är en punkt framför sändaren. (Tänk på det som sikte vid änden av ett gevär.)

Detta är riktningen för sändaren.

Lokalisera den genom att placera målet i mitten.

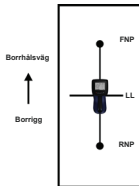
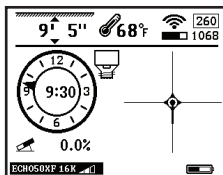


Aktuell position av mottagaren till sändaren

Baknollpunkt (RNP)

Nästa steg är att hitta RNP. RNP är en punkt bakom sändaren och kommer att se ut precis som FNP.

Lokalisera den på samma sätt genom att röra dig bakåt tills målet hamnar i mitten.

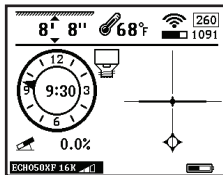


Aktuell position av mottagaren till sändaren

Lokalisera linje (LL)

Sedan föreställ dig en linje som går genom FNP och RNP.

Lokalisera LL genom att gå längs den linjen tills LL-indikatorn på mottagarskärmen hamnar i mitten. Du är nu ovanför LL eller huvudet.




SPÅRA I FARTEN

Att följa på flyg är en enkel process som kommer att öka hastigheten på vilken borringen kan slutföras. Både borrningsoperatören och lokalisationsoperatören kan se samma skärm i båda lägena, vilket möjliggör minimal kommunikation mellan operatörerna.

1. Börja med att borra de första stängerna för att etablera linje och önskad lutning.
2. Gå förbi FNP med cirka 10', eller en full längd av stängen.

(För mer exakt känslighet åt vänster och höger när du använder Bore-To-läget, stanna alltid framför FNP.)

3. Placera lokatorn på önskad borrningsbana och peka i den riktning du vill gå
4. Aktivera Bore-To-läget genom att trycka .

(Du kan återgå till Normal / Walkover-läget genom att helt enkelt trycka  igen.)

5. Om sändaren pekar direkt på din lokator kommer du att se **avståndet till huvudet** och **målet** direkt på den **vertikala linjen**, vilket indikerar att du rör dig direkt mot lokatorn.
6. Behåll lutningen vid önskad vinkel för att visa korrekt **förutsagt djup** och **djup över huvudet**.
7. Håll **målet** i mitten och du är på rätt väg mot mottagaren.

Djupet visas i realtid och korrigerar för lutningsändringar, vilket ger båda operatörerna möjlighet att se det förutsagda djupet av huvudet om det borrar hela vägen till mottagaren.

I figur 1 är lutningen minus 5%, vilket innebär att det beräknade djupet kommer att vara 12' 4" när sändaren anländer.

Huvudet är 18' 1" bakom lokatorn och rör sig något åt vänster om mitten.

För att korrigera avvikelsen, sluta borra och instruera borrningsoperatören att rotera borrstängningen till rätt klockslag och trycka tills målet är tillbaka på linje med den vertikala linjen.

Figur 1

