

## دليل المستخدم



دليل الاستخدام لجهاز GF 1000 الجهاز الأحدث لكشف  
المعادن والأحجار الكريمة بعدد 33 هدف



1	الصفحة رقم	فهرس المحتويات
2	الصفحة رقم	تعليمات السلامة
3	الصفحة رقم	المواصفات التقنية
5	الصفحة رقم	قطع الجهاز
7	الصفحة رقم	وحدة التحكم الرئيسية
9	الصفحة رقم	اعدادات الجهاز
16	الصفحة رقم	البدء بالعمل
16	الصفحة رقم	نظام البحث بعيد المدى ( LRL )
32	الصفحة رقم	اعدادات الشحن
33	الصفحة رقم	ملاحظات

يفضل إغلاق المستخدم للهاتف المحمول .



يفضل عدم استخدام الجهاز في المناطق التي يتواجد بها محطات الكهرباء ذات الضغط العالي ، مما قد يسبب قصر في أداء الجهاز ونتائج .



عدم تخزين الجهاز في مكان ذو درجات حرارة أو رطوبة مرتفعة .



عدم استخدام جهاز بحث آخر يعمل بنفس النظام في منطقة البحث .



تجريد المستخدم لنفسه من المعادن ، مثل الخواتم أو ساعة ، أو حزام معدني



عدم ترك البطارية موصولة في الجهاز في حالة تخزينه لفترات طويلة .



يفضل استخدام بطاريات جيدة النوعية لكي تعمل لمدة ساعات عمل أكثر .



إن محاولة فتح الجهاز أو العبث به يسقط حق الكفالة .



WARNING

❖ يجب على المستخدم الممارسة على كيفية استخدام الجهاز قبل الانطلاق لعمليات الكشف والبحث في الجهاز.

❖ يمكن تخزين الجهاز في درجة حرارة من 15°C إلى 40°C درجة مئوية

❖ يمكن تخزين الجهاز والعمل به بمعدل درجة الرطوبة لمستوى الهواء من 5% إلى 75%



قراءة دليل الاستخدام جيداً قبل بدأ البحث .

نظام البحث بعيد المدى LRL

نظام البحث :

1. معالجة الإشارات الرقمية الترددية (DFSP)  
لاستقبال طاقة الحقول الكهربائية الساكنة  
للأهداف.

مبدأ البحث :

MICROCONTLLER PIC18 & ARM 7

معالج التشغيل :

1. من 1 كيلو هرتز لغاية 30 كيلو هرتز
2. ترددات خاصة للقياس والتحقق
3. قياس شدة المقاومة الكهربائية أوم

تردد تشغيل الكشف :

خليتان ليثيوم أيون 3.7 فولت , 2000 ميلي أمبير

الطاقة :

الحد الأقصى للاستهلاك 200 ميلي أمبير

استهلاك الطاقة :

6 ساعات عمل

ساعات عمل البطارية :

5.1 فولت 2.1 أمبير / مدة الشحن ساعتان

الشاحن :

شاشة ملونة TFT 3.2 إنش , 65.536 لون سرعة المعالجة 48  
ميغا هرتز GPU CDMA

نوع العرض :

٣٣ من المعادن الثمينة المختلفة الأكثر ندرة والأكثر طلباً

متخصص بالكشف عن :

نعم

التمييز بين الأهداف:

نعم . يمكن اختيار نوع الهدف قبل بدأ البحث.

نظام اختيار الأهداف :

عمق البحث :	200 م . مع نظام التحكم في مستوى عمق البحث من خلال واجهة التحكم في الأعماق .
مسافة البحث :	2500 م. مع نظام التحكم في مستويات مسافة البحث الأمامية من خلال واجهة التحكم في المسافات
نتائج البحث :	1. من خلال إشارات ومعطيات توجيهية إلى موقع الدفين مرفقة بمنبهات صوتية ورسومية
تقنية بلوتوث :	نعم
تقنية التواصل اللاسلكي :	نعم
نظام التوجيه الآلي والذكي :	نعم. من خلال الواجهة الرسومية الدالة على مواقع واتجاه الهدف بالإضافة إلى الأوامر الصوتية
تنبيهات صوتية :	نعم
تنبيه بالاهتزاز :	نعم
درجة حرارة التشغيل :	من -15° C درجة مئوية إلى 60° C درجة مئوية
درجة حرارة التخزين :	من - 15° C درجة مئوية إلى 40° C درجة مئوية
الرطوبة :	يمكن تخزينه والعمل به في بمعدل درجة رطوبة بمستوى 90%
الوزن:	مركباً: 1 كغ - مفكاً مع الحقيبة: 3 كغ
الأبعاد:	18.9x10.4x5.8 cm الوحدة الرئيسية
إبعاد الحقيبة:	40x33x17 cm

## وحدة التحكم الرئيسية

وحدة التحكم الرئيسية للجهاز يتم من خلالها تحديد معايير البحث و الإعدادات الخاصة بالجهاز و التواصل مع وحدات البحث المرفقة عن طريق الاتصال اللاسلكي.



## الشاحن

شاحن كهربائي لإعادة شحن بطارية الجهاز  
القيم : الإدخال : 100 - 240 فولت متناوب / 50 - 60 هرتز / 0.5 أمبير  
الإخراج : 5 فولت مستمر / 2 أمبير / 10 وات .  
مصمم بمخرج شحن MICRO USB لتماشي مع نظام الشواحن العالمي  
مم يسهل استخدام أي شاحن متوفر.



## وحدة الصوت

تعمل هذه الوحدة على استقبال نظام التنبيه بالصوت من الوحدة الرئيسية لاسلكيا وربطها بسماعة الرأس لتتمتع بميزة التنبيه الصوتي من خلال سماعة الرأس. حيث يمكننا إستخدامها في كلا نظامي بعيد المدى ونظام البحث الهجين. يمكننا التحكم بمستوى الصوت أو حتى كتم الصوت من خلال مفتاح تحكم الصوت المتواجد أعلى الوحدة ولسهولة حمل الوحدة والتنقل بها فإنها مزودة بقطعة للتثبيت على الخصر



## سماعات الرأس

توصل من خلال مقبس سماعات الرأس المتواجد على أعلى وحدة الصوت لسماع التنبيهات الصوتية لاسلكياً.



## مقبض الحمل

يتم تركيبه في الجهة الخلفية للوحدة الرئيسية ويتم حملها من خلاله حيث يسمع بحركة دائرية 360 درجة. بحرية وسلاسة



### هوائيات الإرسال والإستقبال

هوائيان لاسلكيان لإرسال الموجات. وهوائيان لاسلكيان لإستقبال الموجات المرتردة من الهدف نتيجة للموجات المرسله

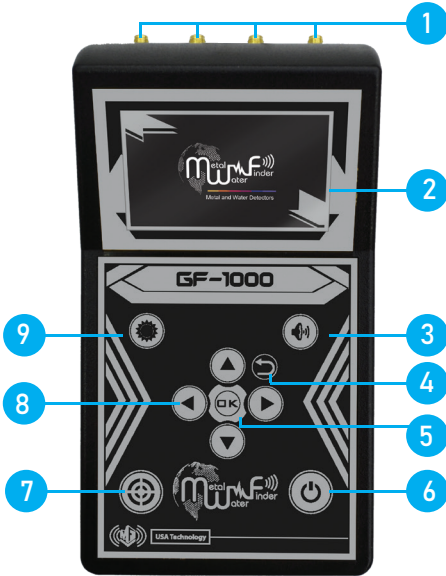


### وحدة المعزز الأرضي (داعم التربة)

مزود بجهاز البث المدمج يعمل على نظامين، نظام فلترة الإشارة للتأكيد على موقع الهدف، ونظام مزود الموجات الأرضية بنظام الإرسال والتعزيز الدقيق للإشارة، يعمل جهاز البث هذا بنظام بلوتوث للتواصل مع الوحدة الرئيسية من خلال واجهة تحكم خاصة في تشغيل وإقفال هذه الأنظمة من خلال واجهة النظام



## الواجهة الأمامية

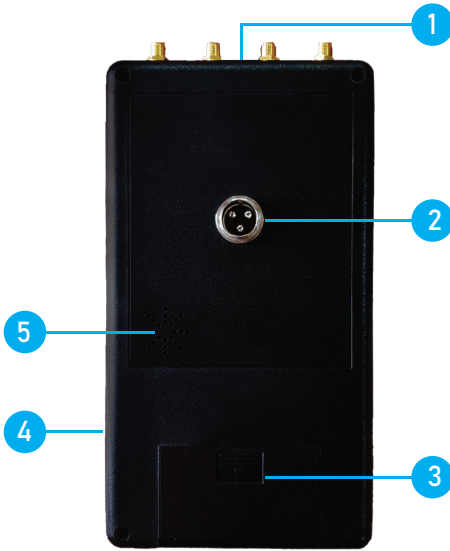


- 6 مفتاح التشغيل و الإقفال
- 7 مفتاح التعقب والتركيز على الأهداف
- 8 مفاتيح التحريك إلى الأعلى والأسفل إلى اليمين واليسار
- 9 مفتاح التحكم بسطوع الشاشة

- 1 مقابس توصيل هوائيات الأرسال والإستقبال
- 2 شاشة العرض
- 3 مفتاح التحكم بالصوت
- 4 مفتاح الرجوع للخلف
- 5 مفتاح الإدخال



## الواجهة الخلفية



مقبس الشحن 4

مخرج الصوت 5

1 ضوء المؤشر الليزري

2 مقبس تركيب مقبض اليد

3 غرفة البطاريات

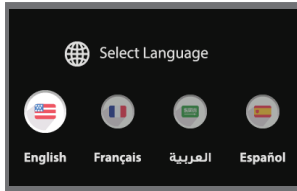
❖ قم بتشغيل الجهاز عن طريق الضغط مطولاً على  المتواجد في الواجهة الامامية للجهاز لمدة ثلاث ثواني .



❖ سيقوم الجهاز بإظهار شاشة التحميل ثم الانتقال إلى القائمة الرئيسية لأنظمة البحث.

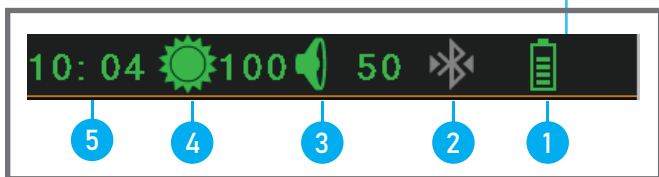
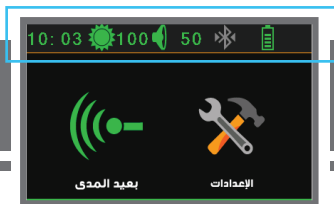


❖ ملاحظة : عند تشغيل الجهاز للمرة الاولى سيقوم الجهاز بإظهار شاشة يمكنك من اختيار لغة النظام .



## شرح شريط المعلومات أعلى شاشة الوحدة الرئيسية للجهاز

يسهل و يساعد شريط المعلومات على قراءة سريعة لإعدادات الجهاز و معرفة حالته من مستوى شحن البطارية وشدة سطوع الشاشة ومعرفة الوقت أثناء عملية البحث.



4 مستوى سطوع الشاشة

5 الساعة

1 مستوى شحن البطارية

2 أيقونة حالة نظام البلوتوث (مفعل/مقفل)

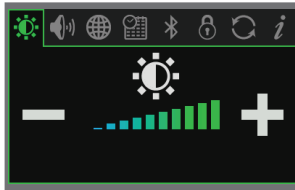
3 مستوى الصوت

❖ استخدم أزرار ( ▲ ) ( ▼ ) ( ◀ ) ( ▶ ) للتنقل بين خيارات القائمة على الشاشة ثم اضغط على الزر ( OK ) لتأكيد الاختيار و للرجوع في أي وضعية اضغط على الزر ( ⏪ )

❖ قائمة الإعدادات

للدخول إلى قائمة الإعدادات قم باضغط على زر ( ▲ ) من القائمة الرئيسية لتنقل بين نوافذ قوائم الإعدادات ومن ثم اضغط على ( OK ) لدخول الى نافذة الضبط المختارة و ستجد هناك عدة خيارات للضبط وللخروج من نافذة الضبط المختارة اضغط على زر ( ▲ ) لتنقل من جديد بين نوافذ الضبط

● للتحكم في مستوى سطوع الشاشة قم بالتنقل الى نافذة ضبط السطوع ثم اضغط على زر ( OK ) ثم قم بتغيير مستوى السطوع من 10% إلى 100%.

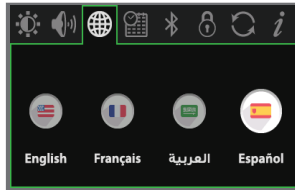


❖ قائمة الإعدادات

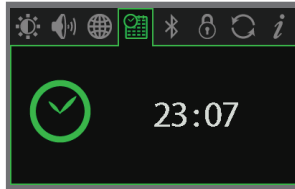
- لضبط قيم التنبيهات الصوتية قم بالتنقل ثم اضغط على زر (OK) ثم قم بالتحكم بمستوى الصوت بالإنقال الى أيقونة مضخم الصوت أو بإمكانك إخفاء الصوت كلياً وبإمكانك تفعيل خيار الرجاء أو إلغاءه وتشغيل صوت نقر مفاتيح الوحدة الرئيسية بالإضافة لتفعيل خيار سماعات الرأس وإلغاءه



- لتغيير لغة النظام قم بالتنقل الى نافذة ضبط اللغة ثم اضغط على زر (OK) ثم قم بتحديد اللغة المطلوبة و التأكيد. يتميز جهاز GF1000 بأنه متعدد اللغات ومن ضمنها اللغة العربية.



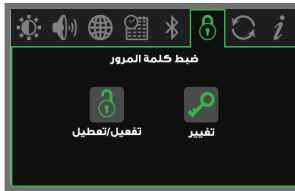
- لضبط قيمة الساعة قم بالتنقل الى نافذة ضبط الساعة ثم اضغط على زر (OK) ثم قم بضبط الوقت و التأكيد. تسهل ساعة التوقيت الزمني لرؤية ومشاهدة واضحة للوقت.



- لضبط نظام البلوتوث قم بالتنقل الى نافذة ضبط البلوتوث ثم الضغط على زر (OK) ثم نقوم بتشغيل البلوتوث أو اطفائه من خلال (◀ ▶).



- لضبط كلمة المرور قم بالتنقل الى نافذة ضبط كلمة المرور ثم الضغط على زر (OK) يمكنك تفعيل أو تعطيل كلمة المرور بالانتقال إلى أيقونات (تعطيل/تفعيل) وضغط زر (OK) ومن ثم ادخال كلمة المرور المضبوطة مسبقاً أيضاً يمكنك تغيير كلمة المرور بإختيار أيقونة (تغيير) من ثم ادخال كلمة المرور القديمة ومن ثم ادخال كلمة المرور الجديدة مع مراعاة أن كلمة المرور يجب ان تتكون أربع خانات من الأرقام.



- ملاحظة: في حال عدم وجود كلمة مرور مضبوطة مسبقاً من قبل المستخدم فإن كلمة المرور الافتراضية المضبوطة من المصنع هي أربعة أصفار (0000)

لإعادة ضبط المصنع قم بالتنقل الى نافذة إعادة ضبط المصنع ثم الضغط على زر (OK) تظهر لك نافذة التأكيد قم بالاختيار لتأكيد.



## ❖ قائمة الإعدادات

- التحقق من معلومات الجهاز-المنتج (نسخة البرنامج المحملة -موديل الجهاز- معلومات الشركة المصنعة-رقم البنية-الرقم التسلسلي لجهاز-صورة QR CODE الذي يمكنك من الانتقال مباشرة الى موقع MWF على الإنترنت باستخدام كاميرة أي جهاز موبايل سمارت فون) .



❖ اضغط على الزر (OK) للخروج من قائمة الإعدادات و العودة إلى القائمة الرئيسية

البدء بالبحث

- للبدء بعملية البحث قم بتحديد أيقونة نظام البحث من القائمة الرئيسية للدخول إلى نظام البحث .

سيظهر على الشاشة أيقونة نظام البحث البعيد المدى وأيقونة الإعدادات : سنقوم بشرح مفصل دخل قسم (بدء العمل) عن واجهات نظام البحث البعيد المدى.





# نظام البحث بعيد المدى (LRL)

## مميزات النظام:

- يتميز هذا النظام بتقنيات جديدة وعديدة أضيفت على نظامنا ذو الاستشعار عن بعد تكنولوجيا غير مسبوقة وحصرية، يعمل هذا النظام على تقنية الكشف والبحث عن بعد لتحديد مواقع الأهداف ورصدها من مسافات بعيدة، يقوم بتوجيه المستخدم وقيادته إلى موقع الهدف مباشرة.
- نظام التحسس والكشف المدمج، حيث يمكن للجهاز الكشف عن الأهداف بواسطة التوجه نحو الأهداف مصحوب بمؤشر التنبيه الصوتي لتحديد موقع ومسار الهدف وبدقة كبيرة.
- نظام وواجهة التحديد الذكي لمسار واتجاه الهدف من خلال واجهة الرسومات الخاصة، حيث يمنح هذا النظام المستخدم تحديد تلقائياً ومرئياً لاتجاه وموقع الهدف.
- واجهة التحكم الذكي في ضبط مستويات وقدرات البحث ونوع الهدف المراد البحث عنه أيضاً.
- واجهة ضبط البحث الدقيق متعددة المستويات للتحكم المسبق في مستويات العمق ومسافة البحث الأمامية:
- أعماق تصل لغاية 200 متر مع خاصية التحكم في مستوى إشارة وعمق البحث من خلال قائمة أعماق البحث الاختيارية .
- مسافة بحث أمامية تصل لغاية 2500 متر مع خاصية التحكم في مستوى بث الموجة للمدى الأمامي من خلال قائمة مسافة البحث الأمامية الاختيارية.
- خاصية الليزر الموجه قابل للتشغيل والإقفال من واجهة النظام.
- مزود بجهاز البث المدمج يعمل على نظامين، نظام فلتر الإشارة للتأكيد على موقع الهدف، ونظام مزود الموجات الأرضية بنظام الإرسال والتعزيز الدقيق للإشارة، يعمل جهاز البث هذا بنظام بلوتوث للتواصل مع الوحدة الرئيسية من خلال واجهة تحكم خاصة في تشغيل وإقفال هذه الأنظمة من خلال واجهة النظام.

مكونات نظام البحث بعيد المدى  
(LRL)



1



2



3

1 الوحدة الرئيسية

2 هوائيات الارسال و الاستقبال.

3 مقبض الحمل.



1 قم بتوصيل الهوائيات في المكان المخصص لها في مقدمة الوحدة.

2 قم بتوصيل المقبض في المكان المخصص له أسفل الوحدة المحمولة.

ملاحظة:

لاتنسى إزالة البطاريات من الوحدة المحمولة قبل التخزين لضمان عملها بالشكل المطلوب.

البدء بالبحث

- قم بتحديد طريقة البحث البعيد المدى بالانتقال إلى أيقونة النظام والضغط على زر (OK).

بعد الدخول إلى نظام الكشف بعيد المدى سيظهر على الشاشة خيارات تحديد المسافة - والهدف - والعمق.  
نقوم بالبداية بتحديد الهدف المراد البحث عنه بالتنقل بين أيقونات الأهداف الـ 33 المتواجدة المعروضة كمايلي:



## البدء بالبحث

واجهة البحث الخاصة بنظام البحث بعيد المدى ( LRL )

- للتنقل بين خيارات الهدف والمسافة والعمق نستخدم الأزرار (◀▶)
- ولتحديد نوع الهدف ومعايير المسافة و العمق نستخدم الأزرار (▼▲)



- عند الانتهاء من تحديد خيارات البحث انتقل إلى خيار بدء البحث ثم الضغط على زر (OK) حيث تظهر لدينا واجهة الإختيار بين (مرسل أرضي) و (فلتر)



## ملاحظة:

قم بالتأكد بأن نظام البلوتوث مفعل من خيار ضبط البلوتوث أو يمكنك تشغيله مباشرة عند دخولك الى نافذة بدء البحث.

البدء بالبحث

وعندها قبل تحديد المرسل الأرضي أو الفلتر

● نقوم بتشغيل وحدة دعم التربة:

في البداية نقوم بتزويد وحدة الدعم الأرضي بالبطارية المناسبة (٩٠١ فولت). ثم نقوم بالضغط على زر ( ON/OFF ) لتشغيل الوحدة ثم ننتظر بعض الوقت لتقوم وحدة دعم التربة بالإتصال بنظام البلوتوث حيث نلاحظ اختفاء الضوء الأزرق لرمز البلوتوث في الوحدة دعم التربة و ميمضه بشكل ابطاء وايضا يتم تفعيل السهمان المحيطان برمz البلوتوث في الوحدة الرئيسية [ ] افي كل من واجهة اختيار نظام العمل في وحدة دعم التربة وشريط الحالة للوحدة الرئيسية وبذلك يكون تم الأرتباط بين الوحدة الرئيسية و وحدة دعم التربة

ثم نقوم بفرز وحدة الدعم الأرضي بشكل جيد في الأرض بعد التأكد من تشغيلها وربطها بنظام البلوتوث مع الوحدة الرئيسية



ثم ننتقل للوحدة الرئيسية ونختار المرسل الأرضي

ملاحظة : يمكننا أيضاً تحديد خيار المرسل الأرضي ( TRANSMITTER ) بضغط على

زر ( ) من وحدة دعم التربة

## ❖ البدء بالبحث

- يقدم نظام المرسل الأرضي نظام بحث مدعمة بالموجات الأرضية بنظام الإرسال والتعزيز الدقيق للإشارة، ونظام الموالفة التلقائي (ATS).
- نظام الموالفة التلقائي (ATS) هو إختراع خاص وجديد ومسجل لصالح مجموعة MWF . يقدم هذا النظام نتائج دقيقة ومؤكدة في جميع أنواع الترب والتضاريس . حيث يقوم هذا النظام بالتعرف على التربة تلقائياً ويمنح البحث موالفة تلقائية تتناسب مع نوع التربة وخواصها ، مع إلغاء اي تداخلات إشعاعية ناجمة من تأثيرات الأراضي الصخرية والجبلية والتي قد تؤثر على الكثير من الأجهزة . إلا إن هذا النظام وبذكائه يستطيع الفرز والتحويل وتقديم اللازم من المستويات الخاصة بإشارة التردد والفولتية والطول الموجي للإشارة مما يمنح نتائج خالية من أية أخطاء .

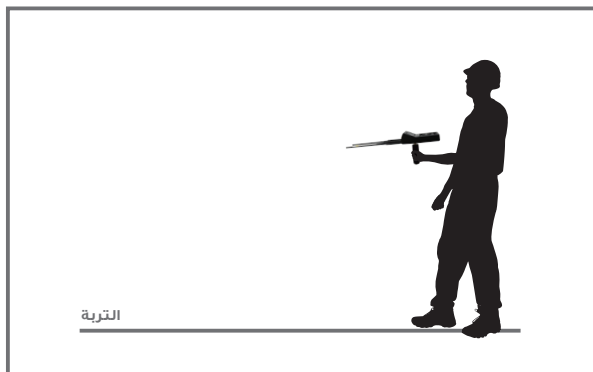


## البدء بالبحث

في الخطوة القادمة تظهر لنا نافذة بحث النظام والتي تظهر بوصلة تحديد اتجاه الهدف ومعايير البحث من مسافة وعمق وأيضاً أيقونة مؤشر الضوء الليزري الذي يساعد على سهولة تحديدي نقطة الهدف ونقطة الحفر بدقة بمختلف الظروف ليلاً نهاراً.



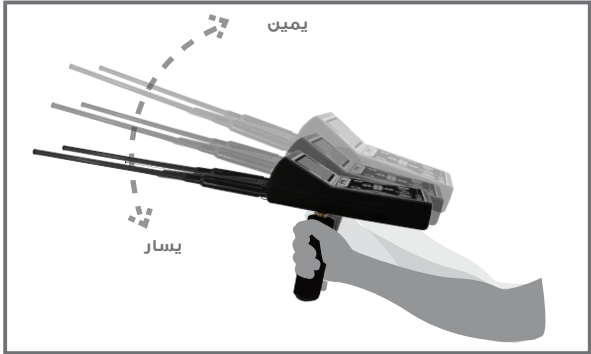
يجب على المستخدم حمل الجهاز من خلال مقبض الحمل بحيث يكون الجهاز أفقي مع الأرض ومائل بشكل بسيط باتجاه التربة كما هو موضح في الرسم.





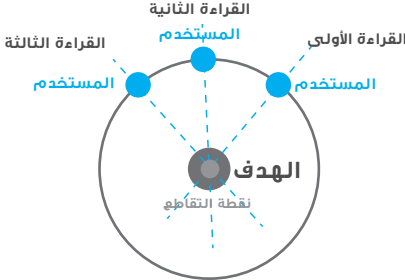
## ❖ البدء بالبحث

❖ أولاً نقوم بعملية تحفيز للموجات والمجالات الخارجة من الجهاز حيث نقوم بتحريك الجهاز باليد يميناً ثم يساراً ببطء ومن ثم يتم تثبيت اليد التي يحمل بها الجهاز.



## ❖ البدء بالبحث

في حالة وجود الهدف الذي تم تحديد البحث عنه ، سوف يتلقى الجهاز قراءة وإشارة وذلك يكون بتغيير مسار الجهاز تلقائياً من المسار الطبيعي الذي كان مستقر عليه إلى مسار آخر يكون هذا الاتجاه هو اتجاه موقع تواجد الهدف ، ومن ثم يثبت الجهاز بنفس الاتجاه ، بهذه الأثناء نقوم بالإلتفاف بشكل كامل عن الاتجاه الذي توجه الجهاز إليه ، إلى وجهة وقوف معاكسة لنلاحظ تغيير مسار الجهاز مرة أخرى وتوجهه إلى موقع تواجد الهدف ، ثم نقوم بالإبتعاد عن نقطة القراءة الأولى لنقف في موقع آخر يبعد عن النقطة الأولى 30 متراً بشكل جانبي ، ونقوم بعملية التحفيز لموجات الجهاز مرة أخرى ونثبت الجهاز وننتظر القراءة ، في حالة كان الهدف أكيداً سيتوجه الجهاز مرى أخرى باتجاه الموقع نفسه ونكون قد تأكدنا من صحة وجود الهدف ، و من الممكن أن نقوم بهذه الطريقة لأكثر من مرة لكي نتأكد من صحة اتجاه ووجود الهدف ، وذلك بأخذ أكثر من قراءة من الجهاز من نقاط مختلفة ، و لو لاحظنا بشكل نظري إن جميع القراءات التي قمنا بها تكون تتقاطع بنقطة واحدة وهي مكان وموقع وجود الهدف .  
للتأكد من موقع الهدف حدد قيمة مسافة أقل و قم بتكرار الخطوات السابقة. كرر العملية للحصول على نتائج دقيقة.



❖ يفضل المشي بشكل مسار متعرج أثناء البحث عن الهدف وتغيير اتجاه السير كل خمسة أمتار.

البدء بالبحث

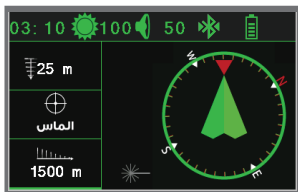
بعد التأكد من مسار الهدف نقوم بالضغط على زر (⊕) لضمان التتبع الدقيق لمسار الهدف وتفادي عناء الحفر في النقطة الخاطئة.



دلالة للإنحراف يسارا باتجاه مسار الهدف المحدد مع تغير التنبيه الصوتي



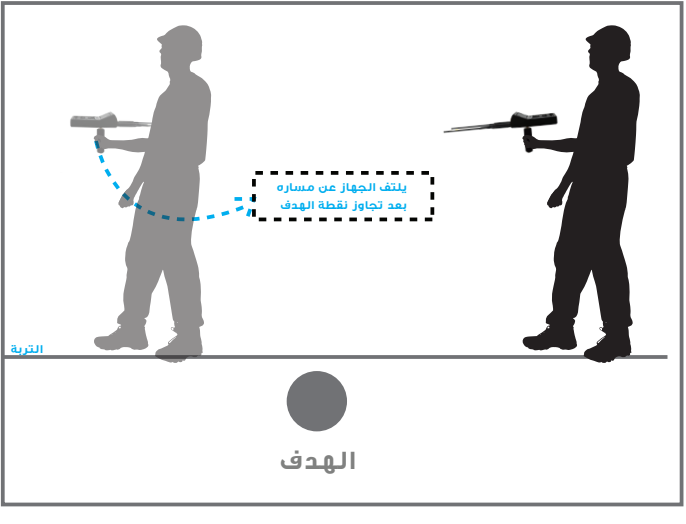
دلالة للإنحراف يمينا باتجاه مسار الهدف المحدد مع تغير التنبيه الصوتي



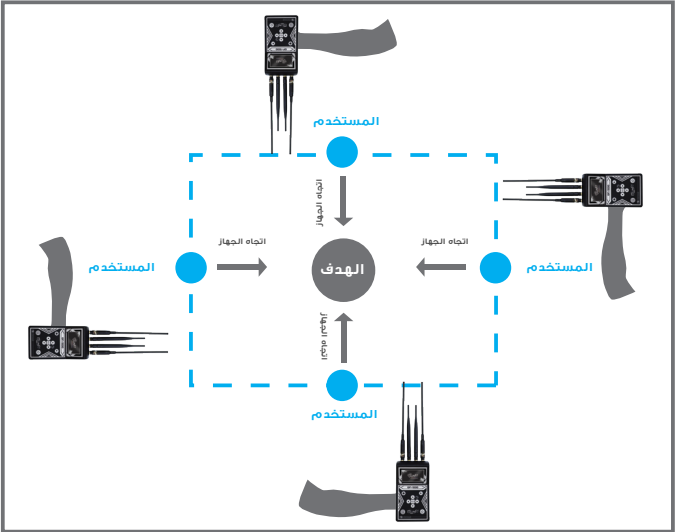
دلالة انك على المسار الصحيح للهدف المحدد مع التنبيه الصوتي

## كيفية تحديد موقع الهدف

❖ بعد تأكيد أكثر من قراءة لإتجاه الهدف نقوم بالمشي بنفس الإتجاه وبالوضع الطبيعي لحمل الجهاز , إلى أن نصل إلى نقطة نتجاوز بها موقع الهدف وسنلاحظ إن الجهاز قد غير إتجاهه تلقائياً من مساره الطبيعي ليلتف خلفاً إلى موقع ونقطة وجود الهدف وأيضاً سنرى أن سهم البوصلة تنحرف لتدل على إتجاه الهدف , هنا نقوم بالدوران أيضاً مع الجهاز ومع إتجاه سهم البوصلة إلى موقع تواجد الهدف ونمشي ببطئ وحين نتواجدنا فوق الهدف مباشرة سنلاحظ الجهاز سيبدأ بالدوران يميناً ويساراً وسيتوقف سهم البوصلة عن الإلتفاف وهذا يدل على إننا حددنا نقطة تواجد الهدف .

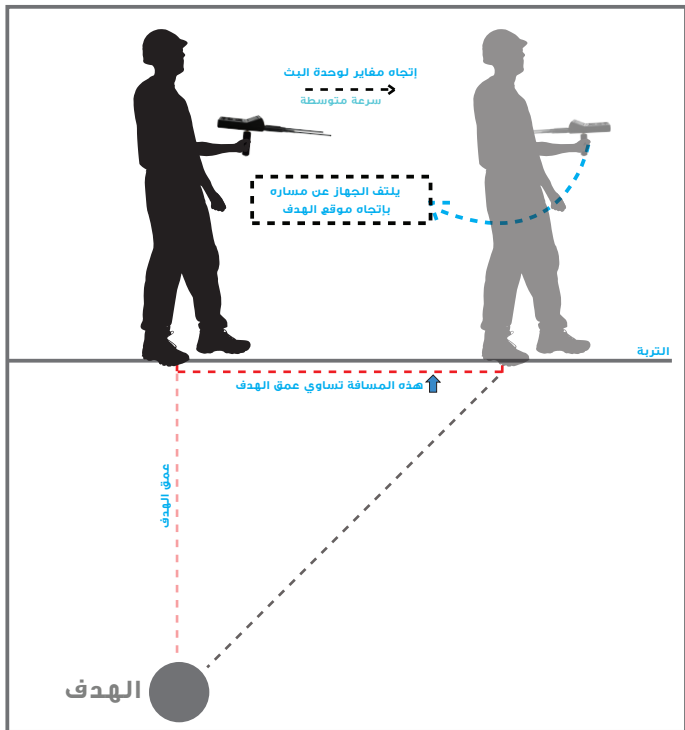


❖ هناك طريقة أخرى لكي تتمكن من تحديد نقطة تواجد الهدف بدقة أكبر , نقوم بعملية تربيع موقع الهدف وذلك بأخذ 4 قراءات لنقطة الهدف من اربعة زوايا بشكل مربع من بعد ثلاث متر عن موقع الهدف , سلاحظ نقطة تقاطع إتجاه الأربع قراءات بشكل نظري ستكون نقطة الوسط للهدف



يمكن للمستخدم معرفة العمق التقريبي للهدف وذلك بالرجوع إلى القائمة الرئيسية وتحديد إعدادات البحث من جديد كاملة وتغيير مستوى العمق من خلال قائمة الأعماق , أي على سبيل المثال إذا كان العمق الذي تم تحديده أول مرة 5 متر نقوم بتقليل مستوى العمق إلى 3 متر ونقوم بإدخال المعلومات , ونبتعد عن موقع الهدف 20 متراً ونحمل الجهاز وننتظر قراءة لموقع الهدف , إذا كان هناك قراءة لموقع الهدف هنا نعرف إن العمق قد يكون ما بين 3 متر , ونقوم بهذه العملية بتقليل مستوى العمق إلى أن نعرف العمق التقريبي للهدف.

## كيفية تحديد عمق الهدف



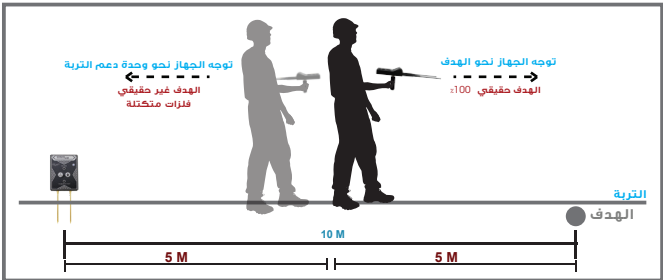
## البدء بالبحث

- الآن للتأكد من نوع الهدف في ما إذا كان فلز معدني أو هدف معدني دفين باستخدام نظام الفلتر. نقوم برجوع الى نافذة البحث بعيد المدى الرئيسية ونقوم بتكرار الضغط على خيار بدء البحث. من ثم نختار خيار (فلتر)



ثم نفرز وحدة دعم التربة في الأرض جيداً على بعد 10 متر من الهدف ونقف في الوسط بين وحدة دعم التربة والهدف ممسكين بالجهاز، نقوم بتحفيز الجهاز وبتثبيت الجهاز بقبضة اليد ننتظر القراءة.

إذا توجه الجهاز نحو الهدف هذا يدل على أن الهدف حقيقي ودفين  $> 100$  ولكن في حال توجه الجهاز نحو وحدة دعم التربة بهذا يكون الهدف عبارة عن مصدر للمياه ذو كثافة ضئيلة الذي قمنا باختيار البحث عنه

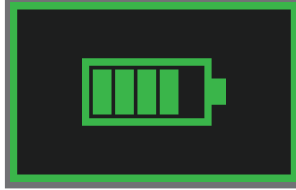


- نظام فلتر الإشارة للتأكيد على موقع الهدف، ونظام مزود الموجات الأرضية بنظام الإرسال والتعزيز الدقيق للإشارة، يعمل جهاز البحث هذا بنظام بلوتوث للتواصل مع الوحدة الرئيسية من خلال واجهة تحكم خاصة في تشغيل وإيقاف هذه الأنظمة من خلال واجهة النظام.
- يقدم نظام فلتر الإشارة، لتلافي أي تشويش ناتج عن أي موجات ترددية أو لاسلكية موجودة في الهواء.





يمكنك متابعة شحن البطارية في حالة إغلاق الجهاز أو في حالة تشغيله مع معرفة مستوى الشحن المضاف وكل ذلك في الوقت الحقيقي مع نظم الشحن الذكية .  
عند وصل الجهاز بالشاحن في حالة الإغلاق يظهر على الشاشة مؤشر تقدم شحن البطارية بالنسبة المئوية كما هو موضح:



أيضاً يقدم الجهاز ميزة البطارية والشحن الذكي، حيث تمنح المستخدم التتبع الدقيق لمستوى الطاقة والإشعارات الدقيقة المرئية والصوتية لمستوى البطارية وتنبهات قبل نفاذ الطاقة.



أثناء العمل وعندما يصل مستوى شحن البطارية لـ 15%  
نلاحظ تغير بشكل مؤشر البطارية الى هذه الحالة



أثناء شحن الجهاز نلاحظ تغير مؤشر مستوى البطارية  
الى هذا الشكل عند إمتلاء البطارية لمستوى 100%

A series of horizontal dotted lines for writing notes.



### **United States of America - illinois**

[www.mwf-usa.com](http://www.mwf-usa.com)  
[info@mwf-usa.com](mailto:info@mwf-usa.com)  
+1 ( 708 ) 364 9602

### **Turkey - istanbul**

[www.mwf-metaldetectors.com](http://www.mwf-metaldetectors.com)  
[info@mwf-metaldetectors.com](mailto:info@mwf-metaldetectors.com)  
+90 ( 212 ) 222 0946  
+90 ( 212 ) 222 0947