



OKM

GERMAN DETECTORS



OKM ROVER C4

MODE D'EMPLOI

OKM GmbH
Julius-Zinkeisen-Str. 7
04600 Altenburg
Allemagne

Téléphone : +49 3447 4993000
Internet : www.okmdetectors.com

Facebook : www.facebook.com/okmmetaldetectors
Instagram : www.instagram.com/okmdetectors
YouTube : www.youtube.com/user/OKMDetectors

Toutes les informations contenues dans ce mode d'emploi peuvent être modifiées sans préavis.

OKM n'offre aucune garantie pour ce document. Cela s'applique également, sans restriction, aux garanties implicites de qualité marchande et d'adéquation à un usage particulier. OKM décline toute responsabilité pour les erreurs contenues dans ce mode d'emploi ou pour les dommages ou pertes accessoires ou consécutifs liés à la livraison, à l'exploitation ou à l'utilisation de ce matériel.

Cette documentation est fournie « en l'état » et sans aucune garantie. OKM ne saurait en aucun cas être tenue responsable d'un manque à gagner, d'une perte d'utilisation ou de données, d'une interruption d'activité ou de tout autre dommage indirect résultant d'erreurs dans cette documentation. Ce mode d'emploi et tous les autres supports fournis ne doivent être utilisés que pour ce produit. Les copies de programmes ne sont autorisées qu'à des fins de sauvegarde. La revente de ces programmes, sous leur forme d'origine ou modifiée, est expressément interdite.

Ce mode d'emploi ne peut être copié, reproduit ou traduit dans une autre langue, en tout ou en partie, sans l'accord écrit préalable d'OKM.

Copyright © 2021 OKM GmbH. Tous droits réservés.

Sommaire

1 Introduction	4
1.1 AVANT-PROPOS	4
1.2 REMARQUES IMPORTANTES	5
1.3 ENTRETIEN ET MAINTENANCE	6
1.4 RISQUE D'EXPLOSION LORS DES FOUILLES	7
1.5 ENTRETIEN ET UTILISATION	7
1.6 PROTÉGER VOTRE INVESTISSEMENT	8
2 Caractéristiques techniques	9
2.1 UNITÉ DE CONTRÔLE	9
2.2 TRANSMISSION SANS FIL DES DONNÉES	9
2.3 SONDE STANDARD	10
2.4 SUPER SENSOR	10
3 Éléments de commande	11
3.1 UNITÉ DE CONTRÔLE	12
3.2 SONDE STANDARD / SUPER SENSOR	15
3.3 ÉCOUTEURS BLUETOOTH	15
4 Montage et préparation	17
4.1 APPAIRAGE BLUETOOTH	17
4.2 MONTER LE DÉTECTEUR	19
5 Modes de fonctionnement	21
5.1 3D GROUND SCAN	21
5.2 PINPOINTER	28
5.3 MAGNETOMETER	32
5.4 MINERAL SCAN	34
5.5 MEMORY TO PC	39
5.6 RÉGLAGES	41
5.7 INFORMATION	45
6 Préparer le transfert de données	46

CHAPITRE 1

Introduction

1.1 AVANT-PROPOS

Chère cliente, cher client,

l'ensemble des ingénieurs ainsi que les équipes commerciales, de formation et d'assistance d'OKM GmbH vous remercient d'avoir acheté le Rover C4.

Le détecteur Rover C4 fonctionne selon le principe de la lecture de signature électromagnétique (EMSR). Outre la détection d'objets métalliques, l'appareil peut également détecter des caractéristiques naturelles du sol, comme les strates rocheuses, les cavités, les fissures, les failles, les eaux souterraines et d'autres objets non métalliques. L'appareil est donc particulièrement adapté à la localisation de chambres funéraires, de trésors, de réseaux enterrés, de réservoirs et autres.

Le Rover C4 permet de localiser, documenter et analyser de manière non destructive des objets enfouis dans différentes structures et contenants, sans qu'il soit nécessaire de creuser le terrain. L'EMSR est particulièrement avantageuse là où une détection est nécessaire et une fouille impossible. Grâce à la manipulation simple et flexible du Rover C4, vous obtenez rapidement des résultats reproductibles.

Avec notre équipe de spécialistes, nous garantissons que nos produits sont contrôlés régulièrement. Nos spécialistes mettent en œuvre de nouveaux développements afin d'améliorer encore la qualité pour vous.

Même si vous achetez ou utilisez l'un de nos produits, nous ne pouvons pas vous garantir que vos recherches seront couronnées de succès et que vous ferez une découverte. La détection d'objets cachés et enfouis dépend d'un grand nombre de facteurs. Comme vous le savez, il existe dans le monde différents types de sols présentant une atténuation naturelle plus ou moins forte. Les variations des propriétés du sol peuvent perturber et modifier les résultats de mesure. Dans les zones très riches en eaux souterraines, avec des couches d'argile variables, du sable et des sols humides, le scan est plus difficile et la profondeur de détection maximale de tout appareil peut diminuer, quel que soit le fabricant ou le modèle.

Vous trouverez sur notre site Internet de plus amples informations sur les lieux où cet appareil a déjà été utilisé. Nos appareils sont testés en permanence. Nous publions les améliorations et mises à niveau sur notre site Internet.

Il est nécessaire pour notre entreprise de protéger nos développements et toutes les connaissances acquises au cours des phases de « recherche et développement » de notre technologie. Nous agissons pour cela dans le cadre de la législation, des brevets et des dépôts de marques.

Prenez le temps de lire ce mode d'emploi et de vous familiariser avec la manipulation, le fonctionnement et l'utilisation du Rover C4. Nous proposons également des formations aux appareils OKM dans notre usine et sur site. Pour l'aide et l'assistance, nous disposons d'un réseau mondial de revendeurs. Vous trouverez de plus amples informations sur notre site Internet www.okmdetectors.com.

1.2 REMARQUES IMPORTANTES

Lisez attentivement ce mode d'emploi avant d'utiliser le Rover C4 et ses accessoires. Il explique l'utilisation du détecteur et signale les sources de danger potentielles nécessitant des précautions.

Le Rover C4 et ses accessoires servent à l'analyse, à la documentation et à la détection d'anomalies et de perturbations du sous-sol. Les données enregistrées sur la structure du sol sont transférées vers un PC et représentées graphiquement à l'aide de notre logiciel. Les remarques complémentaires relatives au logiciel doivent être respectées. Veuillez lire la documentation de Visualizer 3D Studio !

1.2.1 Remarques générales

Le Rover C4 est un appareil électronique et doit, comme tout appareil électronique, être manipulé avec prudence et soin. Le non-respect des consignes de sécurité indiquées ou une utilisation à d'autres fins que celles prévues peut endommager ou détruire l'électronique et/ou les accessoires ou composants raccordés. L'appareil est équipé d'un module anti-manipulation intégré qui détruit l'unité en cas d'ouverture non conforme. L'appareil ne contient aucune pièce pouvant être entretenue par l'utilisateur.

1.2.2 Risques possibles pour la santé

Utilisé correctement, cet appareil ne présente normalement aucun risque pour la santé. Selon les connaissances scientifiques actuelles, les signaux haute fréquence sont inoffensifs pour le corps humain en raison de leur faible puissance.

1.2.3 Environnement

Lorsque vous transportez l'appareil d'un endroit froid vers un endroit plus chaud, faites attention à la condensation. Ne mettez l'appareil en service qu'une fois l'éventuelle condensation évaporée. L'appareil n'est pas résistant aux intempéries ; l'eau ou la condensation peut le détruire.

Évitez les champs magnétiques puissants, que l'on peut rencontrer à proximité de gros moteurs électriques ou de haut-parleurs non blindés. Dans la mesure du possible, n'utilisez pas l'appareil à moins de 50 mètres (150 ft) de telles installations.

Les objets métalliques au sol, tels que canettes, tôles, clous, vis ou ferraille, peuvent influencer vos données de scan et fausser les résultats. Retirez également les objets métalliques que vous portez sur vous, comme téléphones portables, clés, bijoux, etc. Ne portez pas de chaussures à coque en acier.

1.2.4 Tension

L'alimentation électrique ne doit pas sortir de la plage de valeurs indiquée. Utilisez uniquement les chargeurs, piles et batteries homologués fournis.



N'utilisez jamais la tension secteur de 115/230 volts.

1.2.5 Sécurité des données

Des erreurs de données peuvent survenir si :

- la portée du module émetteur a été dépassée,
- l'alimentation de l'appareil ou les batteries sont trop faibles,
- les câbles sont trop longs,
- l'appareil fonctionne trop près d'appareils émettant des perturbations, ou
- des conditions atmosphériques (orages, éclairs, etc.) sont présentes.

1.3 ENTRETIEN ET MAINTENANCE

Dans cette section, vous apprendrez à entretenir votre appareil de mesure et tous ses accessoires afin qu'il reste longtemps en bon état et fournisse de bons résultats de mesure.

Évitez impérativement :

- la pénétration d'eau
- les fortes salissures et dépôts de poussière
- les chocs violents
- les champs magnétiques puissants
- une exposition prolongée à de fortes chaleurs

Nettoyez votre appareil avec un chiffon propre, sec et doux. Pour éviter tout dommage, transportez toujours l'appareil et ses accessoires de manière appropriée.

Avant d'utiliser votre Rover C4, assurez-vous que toutes les piles et batteries sont entièrement chargées.

Pour charger les batteries externes, utilisez uniquement les chargeurs homologués fournis.

1.4 RISQUE D'EXPLOSION LORS DES FOUILLES

Malheureusement, les deux dernières guerres mondiales ont aussi transformé le sol de nombreux endroits du monde en un tas de ferraille explosive. Beaucoup de ces reliques mortelles se trouvent encore dans le sol. Ne commencez pas à creuser et à piocher sans précaution lorsque votre appareil indique le signal d'un objet métallique. D'une part, vous pourriez endommager irrémédiablement une découverte vraiment rare et, d'autre part, l'objet risque de « mal réagir » et d'exploser.

Observez la couleur du sol près de la surface. Une coloration rouge ou rougeâtre du sol indique des traces de rouille. Pour les objets trouvés, faites impérativement attention à leur forme. Les objets courbés ou ronds doivent constituer un signal d'alarme, en particulier si des boutons, des anneaux ou de petites goupilles sont visibles. Il en va de même pour les munitions, cartouches et obus reconnaissables. Laissez les munitions là où elles se trouvent, ne les touchez pas et surtout n'en rapportez rien chez vous. Le matériel de guerre était équipé de détonateurs à bascule, à acide ou à bille. Ces composants ont rouillé avec le temps, et le moindre mouvement peut provoquer la rupture de certaines pièces et leur déclenchement. Même des objets apparemment inoffensifs comme des cartouches ou de grosses munitions sont tout sauf inoffensifs.

Si un tel objet est déplacé, ces cristaux peuvent produire une friction et provoquer une explosion. Si vous découvrez de telles reliques, marquez l'endroit et signalez impérativement la découverte à la police. Ces objets représentent toujours un danger de mort pour les randonneurs, promeneurs, agriculteurs, enfants et animaux.

1.5 ENTRETIEN ET UTILISATION

Le Rover C4 est un appareil robuste, mais il n'est pas conçu pour une manipulation inappropriée. Pour l'entretien de votre scanner de sol, quelques règles importantes sont à respecter :

- N'utilisez PAS l'appareil pour dégager des buissons, aplanir des surfaces par des mouvements brusques ou soulever des pierres.
- Ne laissez PAS tomber l'appareil dans l'eau et ne l'utilisez PAS sous la pluie ou par temps humide.
- Ne le laissez PAS dehors la nuit, là où de la rosée peut se former.
- Ne le stockez PAS dans des endroits pouvant devenir très chauds.
- Ne le laissez PAS dans le coffre d'une voiture où des températures élevées peuvent apparaître.
- Ne pulvérisez AUCUN lubrifiant, nettoyant, solvant, produit d'étanchéité ou autre produit chimique dans ou sur l'électronique, les interrupteurs ou les éléments de commande.
- N'essayez PAS de modifier ou de réparer l'électronique du détecteur, car la garantie serait alors annulée.
- Nettoyez votre appareil avec un chiffon doux, sec ou légèrement humide afin d'éliminer la poussière et les résidus de la dernière utilisation.
- Utilisez l'appareil dans les conditions d'utilisation prévues.

- Utilisez le détecteur avec le Power Pack OKM approprié afin d'éviter tout dommage à l'appareil.

La garantie ne couvre pas les dommages dus à un accident, à une négligence ou à un usage abusif.

1.6 PROTÉGER VOTRE INVESTISSEMENT

Les utilisateurs de détecteurs sont souvent déçus lorsque leur nouveau détecteur réagit de moins en moins bien et semble avoir perdu une partie de ses performances initiales. Vous pouvez l'éviter en respectant les conseils d'entretien et de protection de base suivants :

- Utilisez votre détecteur exactement comme recommandé dans ce mode d'emploi.
- Utilisez uniquement des Power Packs OKM homologués.
- Ne heurtez pas la sonde contre des objets ou des surfaces durs et solides.
- Maintenez la sonde légèrement au-dessus du sol, en particulier sur du gravier ou un sol dur et caillouteux.
- Si vous travaillez dans l'eau ou à proximité, ou si de la pluie est possible, couvrez le boîtier de l'unité de contrôle avec une housse étanche ou un sac en plastique. Veillez à ce que l'appareil puisse « respirer » afin qu'aucune condensation ne se forme à l'intérieur.
- Après chaque utilisation, nettoyez le détecteur avec un chiffon doux afin d'éliminer la poussière, l'humidité et les autres impuretés.
- Si vous transportez le détecteur en voiture par temps chaud, placez-le si possible au plancher de l'habitacle. La valise Peli offre une protection supplémentaire. Ne laissez en aucun cas le détecteur rouler sans protection dans le coffre ou sur le plateau d'un pick-up.
- Lors du stockage, protégez votre détecteur de la poussière, de l'humidité et des températures extrêmes.
- Pour l'expédition, utilisez le carton d'origine ou un contenant aussi solide et calez suffisamment toutes les pièces.
- Traitez votre détecteur comme tout appareil électronique sensible. Il est certes conçu pour les exigences de la chasse au trésor normale, mais un entretien soigneux reste indispensable.

CHAPITRE 2

Caractéristiques techniques

Les caractéristiques techniques sont des valeurs moyennes. De légers écarts sont possibles en fonctionnement.

2.1 UNITÉ DE CONTRÔLE

Dimensions (L x l x H)	360 x 320 x 140 mm
Poids	1,6 kg
Entrée (max.)	19 V CC, 3,16 A, 60 W
Processeur / CPU principal	Cortex M3, 32 MHz
Processeur / CPU esclave	Cortex M0, 24 MHz
Écran	Écran tactile résistif 3,5", 480 x 320 pixels
CPU de l'écran	Cortex M3, 32 MHz, 128 Ko de RAM
Mémoire de données	4 Go
Fréquence d'échantillonnage	1024 valeurs / seconde
Résolution de mesure	16 bits
Température de fonctionnement	-10 – 60 °C
Température de stockage	-20 – 70 °C
Audio	haut-parleur interne / Bluetooth
Humidité de l'air	5 % – 75 %
Étanche	Non

2.2 TRANSMISSION SANS FIL DES DONNÉES

Technologie	Bluetooth 5.1
Plage de fréquences	2,402 – 2,480 GHz
Débit de transmission max.	1 Mbit/s
Puissance d'émission max.	+8 dBm
Portée max.	env. 10 m

2.3 SONDE STANDARD

Longueur	445 mm
Diamètre tige / Orbite LED	35 mm / 65 mm
Poids	0,4 kg
Technologie du capteur	SCMI-15-D

2.4 SUPER SENSOR

Longueur	960 mm
Diamètre tige / Orbite LED	50 mm / 65 mm
Poids	0,9 kg
Technologie du capteur	SCMI-15-D

CHAPITRE 3

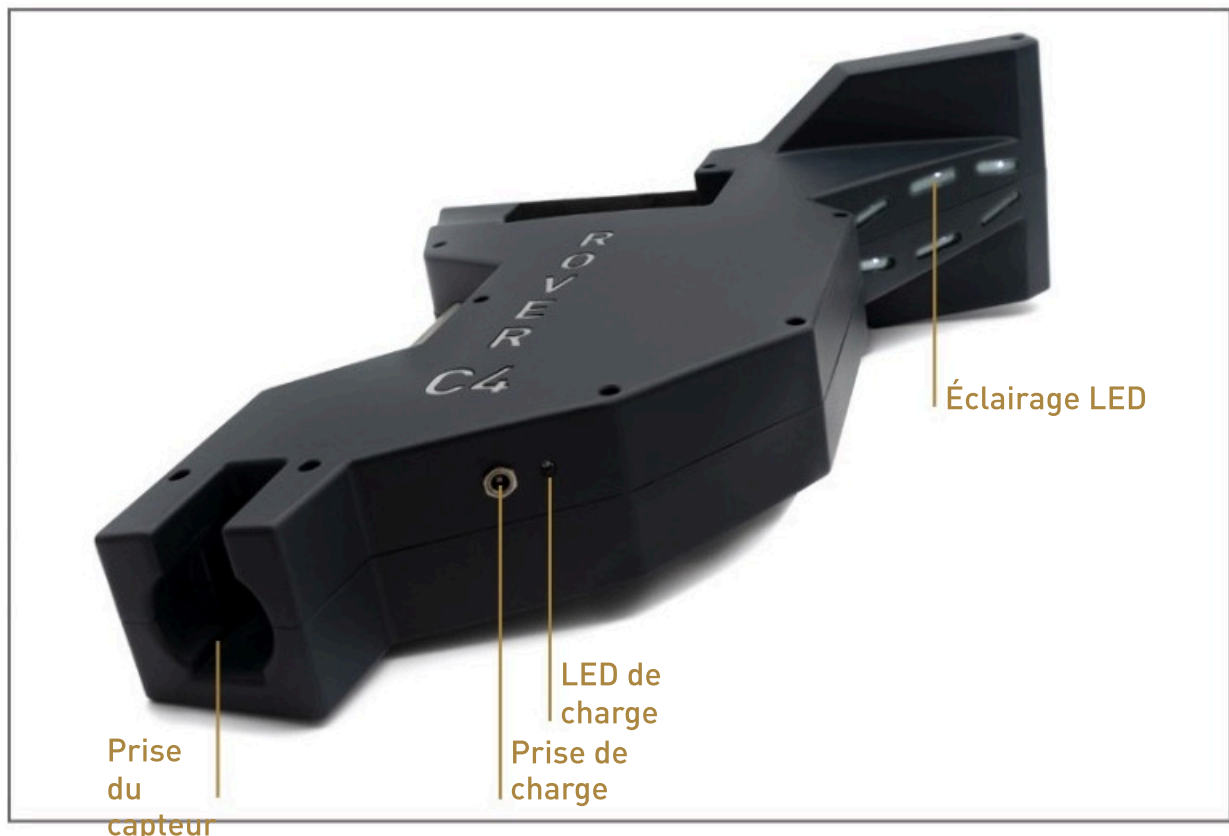
Éléments de commande

Dans cette section, vous découvrirez l'utilisation de base de tous les éléments de commande de cet appareil de mesure. Tous les raccordements, entrées et sorties sont expliqués en détail.

Détecteur de métaux monté avec sonde standard



3.1 UNITÉ DE CONTRÔLE



Prise de charge / LED de charge : Si la batterie interne est trop faible, vous devez la recharger en branchant le chargeur approprié sur la prise de charge. Pendant la charge, la LED de charge s'allume en **orange**. Dès que la LED de charge s'éteint, la batterie est entièrement chargée.

Prise du capteur : C'est sur cette prise que vous branchez la sonde. Aucune mesure n'est possible sans sonde. Vous pouvez brancher soit la sonde standard, soit le Super Sensor.

Éclairage LED : Les LED peuvent être allumées pour éclairer la zone de scan (voir la section « 5.6.4 Éclairage » à la page 43).

Écran tactile / touches : L'écran affiche tous les modes de fonctionnement, messages et états de mesure. Il s'agit d'un écran tactile moderne : en touchant les zones de fonction, vous modifiez les options et les réglages (pour plus d'informations, voir la section « 5.6 RÉGLAGES » à la page 41). Sous l'écran se trouvent 4 touches qui permettent d'utiliser l'appareil sans l'écran tactile. Les fonctions des touches sont décrites dans le tableau suivant et dans le chapitre de chaque mode de fonctionnement.



Touche	Description
--------	-------------



Cette touche a 2 fonctions différentes :

- 1) Allumer et éteindre le détecteur. Si vous appuyez sur cette touche lorsque l'appareil est éteint, il s'allume et la LED de fonctionnement s'allume en **vert**. Pour l'éteindre, maintenez la touche enfoncée pendant au moins 3 secondes jusqu'à ce que la LED s'éteigne.
- 2) Démarrer la mesure et déclencher des impulsions individuelles en mode d'impulsion manuel.



Sélectionner l'option suivante ou passer au réglage suivant.



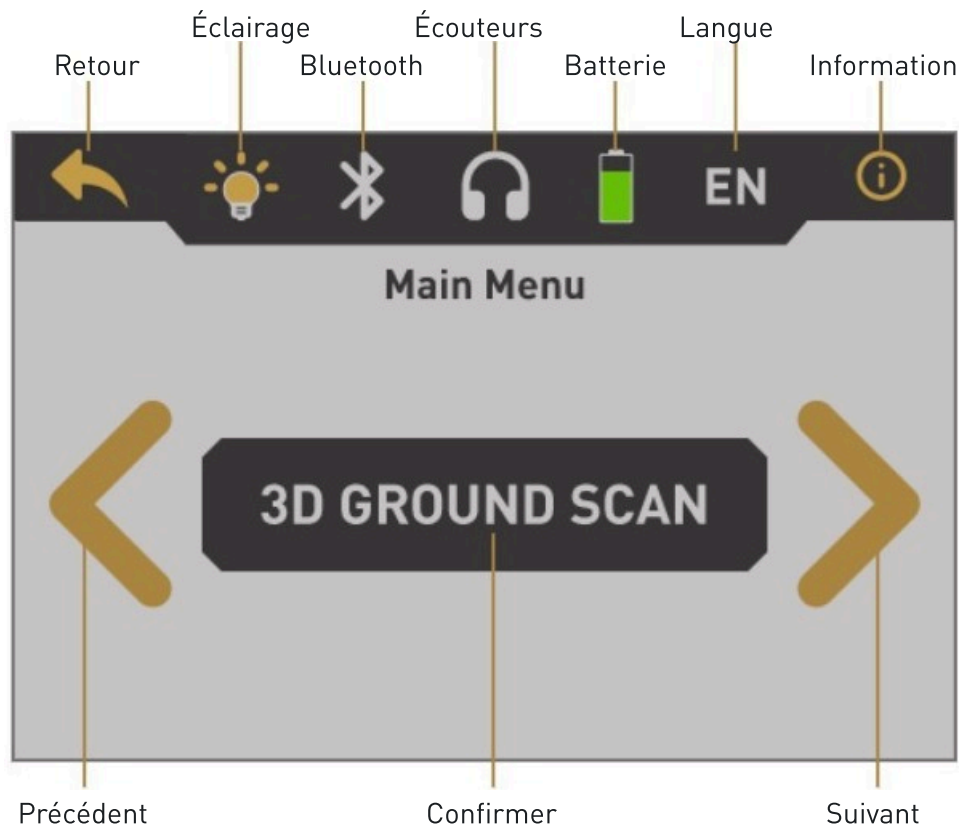
Confirmer la sélection ou modifier une valeur de réglage.



Revenir à l'écran précédent ou annuler une opération.

Haut-parleur : Par défaut, le son est émis par les haut-parleurs internes. Après l'appairage d'écouteurs Bluetooth avec le détecteur, les haut-parleurs sont désactivés. Le volume se règle dans le menu des réglages, voir la section « 5.6.1 Volume » à la page 41.

Après la mise en marche du détecteur de métaux Rover C4 avec la touche , un écran de démarrage s'affiche pendant le démarrage du système. Sélectionnez ensuite dans le menu principal le mode de fonctionnement souhaité avec la touche  ou en touchant les flèches de l'écran tactile. Lorsque l'option souhaitée est visible, confirmez-la avec la touche **OK** ou en touchant directement le bouton à l'écran.



Précédent : Touchez cette zone pour passer à l'option précédente. À la première option, la sélection passe automatiquement à la dernière option.

Confirmer / OK : Touchez cette zone du doigt pour confirmer l'option actuelle. Vous obtenez le même résultat avec la touche **OK**.

Suivant : Touchez cette zone du doigt pour afficher l'option suivante. À la fin de toutes les options, la sélection revient automatiquement à la première option. Vous obtenez le même résultat avec la touche ➤.

Retour : L'icône Retour permet d'interrompre un mode de fonctionnement actif comme Magnetometer, Pinpointer, 3D Ground Scan ou Mineral Scan. Elle permet également de revenir à l'écran précédent, par exemple pour quitter un sous-menu. Vous obtenez le même résultat avec la touche ↶.

Éclairage : Allume les LED situées à l'arrière de l'écran pour éclairer la zone de recherche. En touchant cette icône, vous allumez ou éteignez l'éclairage LED. Pour plus d'informations, voir la section « 5.6.4 Éclairage » à la page 43.

Bluetooth : L'icône de connexion sans fil indique si une connexion Bluetooth avec votre PC a été établie avec succès.

Écouteurs : Par défaut, tout le son est émis par les haut-parleurs internes. L'icône des écouteurs indique si des écouteurs Bluetooth sont connectés avec succès au Rover C4. Pour savoir comment connecter des écouteurs Bluetooth, lisez la section « 5.6.2 Écouteurs » à la page 42!

Batterie : L'icône de la batterie indique l'état de charge actuel de la batterie interne. Si la batterie est trop faible (), vous devez la recharger avec le chargeur approprié.

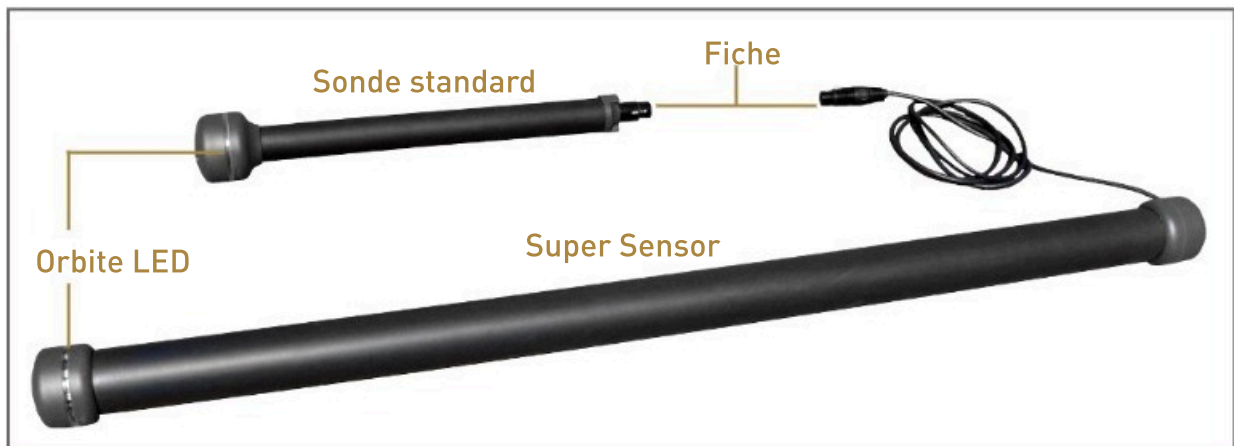
Langue : L'icône de langue affiche la langue choisie pour l'interface sous forme de code à deux lettres selon la norme ISO 639-1. En touchant l'icône de langue, vous ouvrez l'écran des langues, dans lequel vous pouvez sélectionner toute langue disponible. Pour savoir comment régler votre langue préférée, lisez la section « 5.6.3 Langue » à la page 42.

Information : L'icône d'information n'est visible que dans le menu principal et constitue un raccourci vers l'écran d'information décrit dans la section « 5.7 INFORMATION » à la page 45 .

3.2 SONDE STANDARD / SUPER SENSOR

Les deux sondes de mesure sont équipées d'une sphère lumineuse, l' *Orbite LED*, qui peut indiquer les valeurs de mesure pendant le scan par des changements de couleur.

La fiche permet de raccorder la sonde à la prise du capteur de l'unité de contrôle.



3.3 ÉCOUTEURS BLUETOOTH

Le Rover C4 peut être utilisé avec n'importe quels écouteurs Bluetooth du commerce. Des écouteurs Bluetooth sont déjà fournis avec votre Rover C4.



Pour utiliser les écouteurs avec votre détecteur de métaux :

1. Sélectionnez « Settings » dans le menu principal.
2. Sélectionnez ensuite « Headphones ».
3. Allumez vos écouteurs Bluetooth et appuyez sur la touche d'appairage.

Le Rover C4 tente d'établir une connexion pendant 60 secondes. Si la connexion Bluetooth entre les écouteurs et l'appareil est établie avec succès, l'icône des écouteurs passe de  à . Sinon, réessayez.

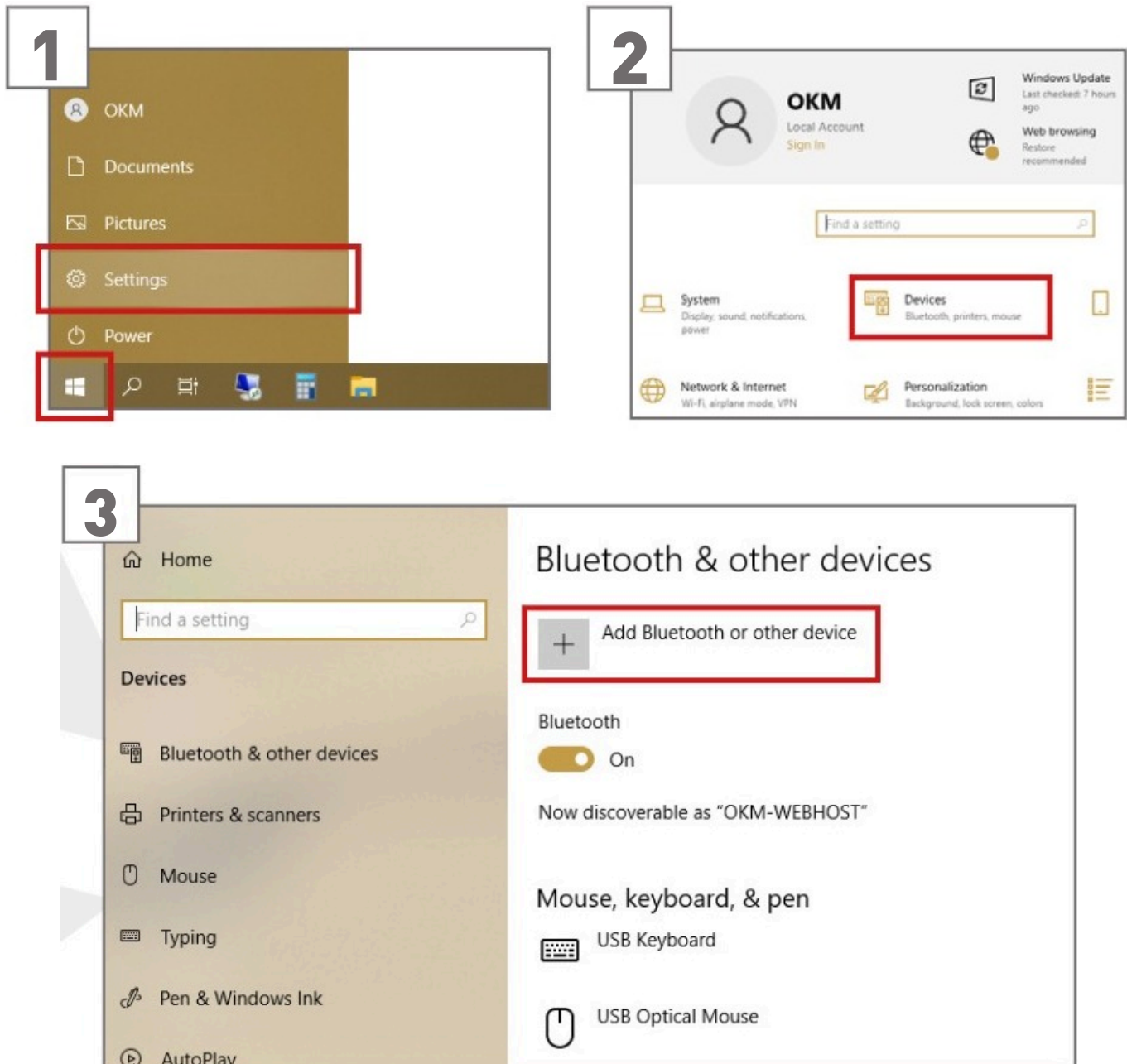
Vous trouverez également des informations détaillées sur la connexion des écouteurs Bluetooth dans la section « 5.6.2 Écouteurs » à la page 42.

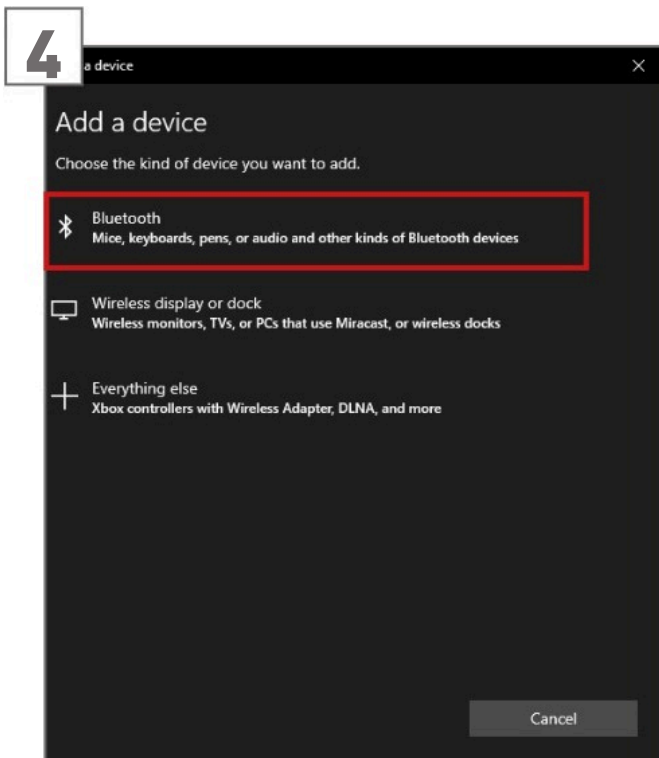
CHAPITRE 4

Montage et préparation

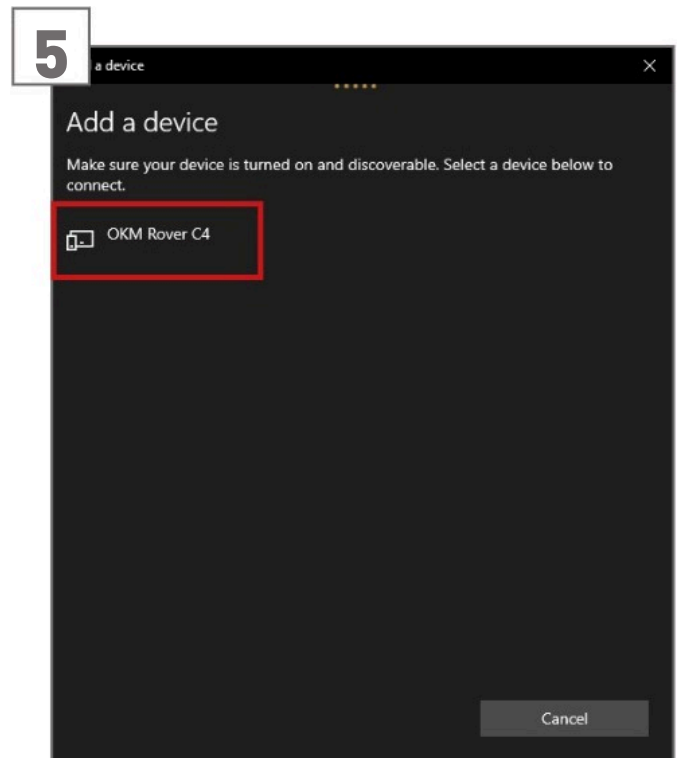
4.1 APPAIRAGE BLUETOOTH

Avant de pouvoir transférer des données de scan vers le logiciel Visualizer 3D Studio, le Bluetooth de votre ordinateur doit être appairé avec votre détecteur OKM.

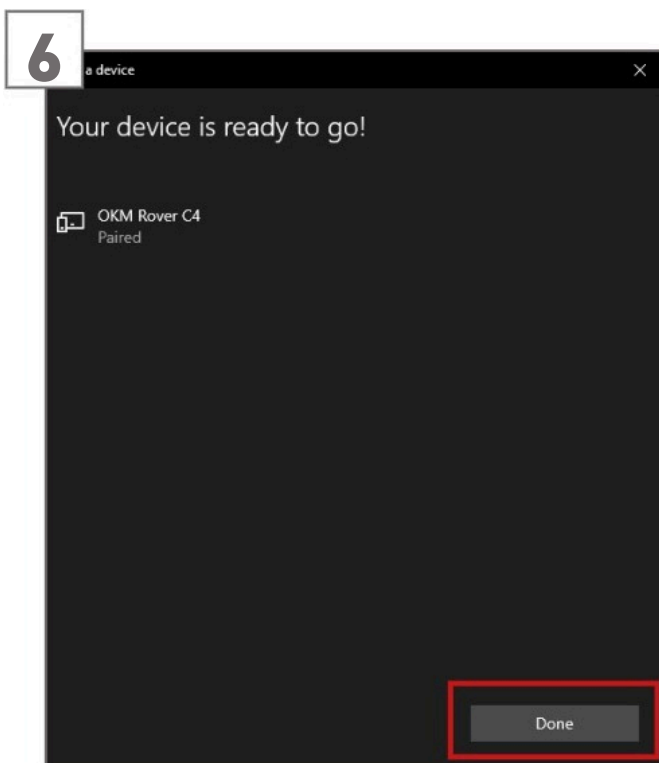




Dans la boîte de dialogue « Ajouter un appareil », sélectionnez *Bluetooth*.



Assurez-vous que votre appareil est allumé et visible. Cliquez sur *OKM Rover C4*.



Confirmez votre sélection en cliquant sur *Terminé*.

4.2 MONTER LE DÉTECTEUR

Veillez suivre les instructions ci-dessous pour monter votre détecteur et le préparer à votre première mesure.



1

Chargez la batterie interne du détecteur avant de partir sur le terrain.



Vous pouvez également recharger le détecteur avec le Power Pack.

Le Power Pack est disponible en option (non inclus dans la livraison standard).



2

Branchez soit la sonde standard, soit le Super Sensor sur la prise du capteur.

La sonde mesure les valeurs du sous-sol et doit être branchée sur la prise située sous l'appareil.

Enfoncez la fiche dans la prise du capteur jusqu'à ce que l'ergot s'enclenche. La sonde ne peut être branchée correctement que dans un seul sens.

Évitez les chocs violents et tout autre dommage !

CHAPITRE 5

Modes de fonctionnement

Après avoir allumé le détecteur de métaux Rover C4 avec la touche **▶▶**, un écran de démarrage s'affiche pendant le démarrage du système :



Le menu principal s'affiche ensuite ; vous pouvez y sélectionner le mode de fonctionnement souhaité.

Le menu principal propose les modes de fonctionnement et fonctions suivants :

- **3D Ground Scan** : Mesure graphique 3D pour une analyse détaillée sur ordinateur.
- **Pinpointer** : Transférer des données en direct vers le logiciel Visualizer 3D Studio afin de localiser précisément des cibles potentielles.
- **Magnetometer** : Mesure acoustique du champ magnétique pour la détection de métaux ferreux.
- **Mineral Scan** : Mesure graphique pour la détection de minéraux et d'or natif.
- **Memory To PC** : Transférer les mesures enregistrées vers le logiciel Visualizer 3D Studio.
- **Settings** : Ajuster les réglages généraux tels que la luminosité de l'écran, le volume, la langue, etc.
- **Information** : Afficher des informations telles que le numéro de série et la version du firmware.

Le choix du mode de fonctionnement dépend de votre projet. En règle générale, vous devriez utiliser plusieurs modes de fonctionnement successivement pour explorer un terrain. Vous obtiendrez ainsi un maximum d'informations sur le sous-sol de la surface scannée.

5.1 3D GROUND SCAN

Le mode « 3D Ground Scan » fournit une mesure graphique de n'importe quelle surface pour une analyse sur ordinateur. Pour la mesure, vous pouvez utiliser la sonde standard ou le Super Sensor. Vous trouverez des informations générales sur la réalisation d'une mesure géophysique dans le « 3D Ground Scan Guide ».

5.1.1 Préparer le 3D Ground Scan

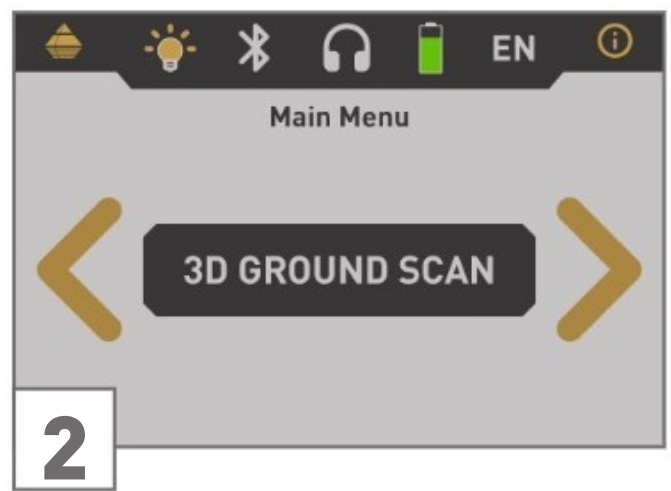
Avant de commencer la mesure proprement dite, vous devez régler 4 paramètres essentiels :

- Impulsions
- Mode d'impulsion
- Mode de scan
- Mode de transfert

Ces réglages déterminent la taille du champ et la manière dont vous parcourez la surface pour enregistrer les valeurs de mesure. Les sous-sections suivantes expliquent ces paramètres plus en détail.



Allumez l'appareil et sélectionnez le mode « 3D Ground Scan » dans le menu principal. Si aucune sonde n'est branchée, le bouton est désactivé et affiche l'icône .



Dès que le Super Sensor ou la sonde standard est branché, confirmez le mode « 3D Ground Scan » avec la touche **OK**.

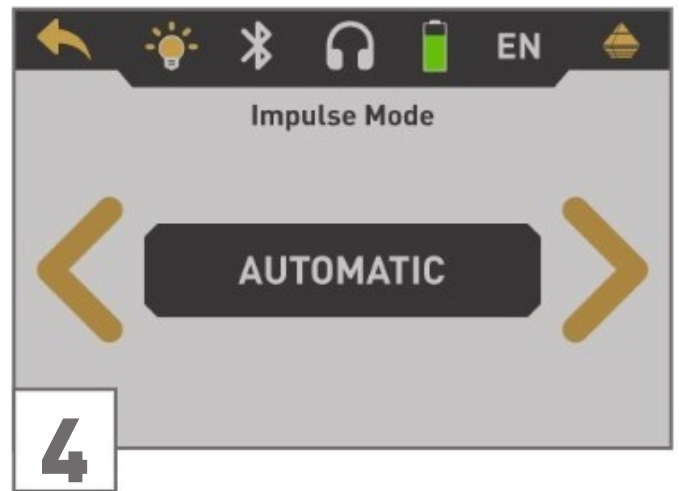


Définissez d'abord le nombre de points de mesure (impulsions) enregistrés pour chaque ligne de scan.

Auto : Le nombre de points de mesure d'une ligne de scan n'est défini que pendant la mesure. Lorsque vous atteignez la fin de la première ligne de scan en mode d'impulsion automatique, appuyez sur la touche **▶** pour enregistrer le nombre de points de mesure nécessaire. En mode d'impulsion manuel, appuyez sur la touche **OK** (la touche **▶** déclenche les impulsions). Ce nombre de points de mesure est ensuite utilisé pour toutes les lignes de scan suivantes. À partir de la deuxième ligne de scan, l'appareil s'arrête de lui-même dès que le nombre défini de points de mesure a été envoyé.

En mode « Auto », vous ne pouvez pas transférer les données directement vers un ordinateur. Vous pouvez uniquement enregistrer les valeurs de mesure dans la mémoire interne, car la longueur exacte du champ n'est pas encore définie.

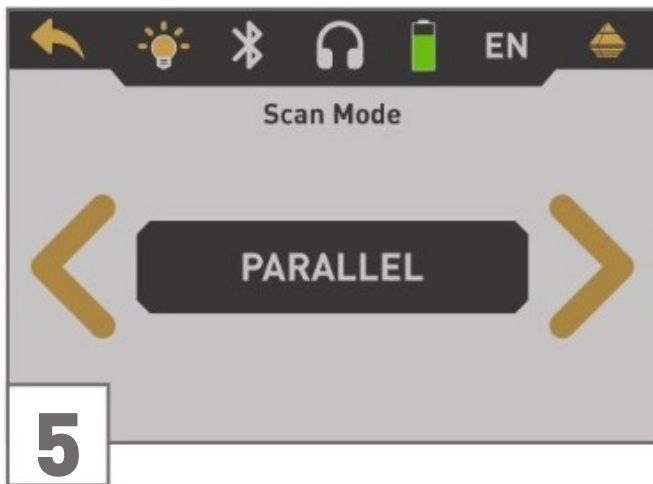
10, 20, ..., 200: Chaque ligne de scan se compose du nombre de points de mesure choisi. À la fin de chaque ligne de scan, l'appareil s'arrête de lui-même dès que le nombre de points de mesure a été enregistré.



Le mode d'impulsion détermine la manière dont le détecteur de métaux déclenche les différentes impulsions (valeurs de mesure). Il existe deux modes d'impulsion :

Automatic : Chaque valeur de mesure est enregistrée automatiquement et en continu, sans interruption.

Manual : Une valeur de mesure n'est enregistrée qu'après avoir appuyé sur la touche **▶**.



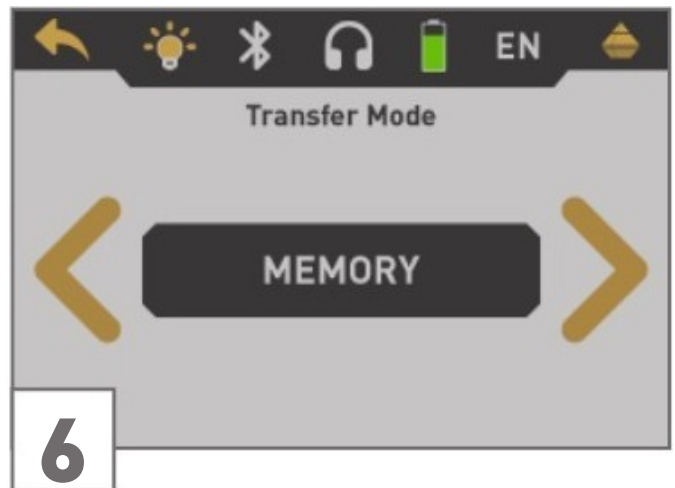
Le mode de scan indique au Rover C4 comment vous parcourez le champ de scan. Il existe différentes manières de parcourir le champ lors de l'enregistrement des données du sous-sol. Les modes de scan suivants sont disponibles :

Parallel : Dans ce mode de scan, toutes les lignes de scan sont scannées dans la même direction. Vous scannez la première ligne jusqu'au bout, puis revenez au point de départ sans scanner. Faites ensuite un pas vers la gauche et scannez la ligne suivante. L'opération se répète jusqu'à la dernière ligne de scan.

Zigzag : Dans ce mode de scan, les lignes de scan sont scannées en zigzag. Vous scannez la première ligne jusqu'au bout, faites un pas vers la gauche et scannez la deuxième ligne en sens inverse. Faites à nouveau un pas vers la gauche et scannez la ligne suivante. L'opération se répète jusqu'à la dernière ligne de scan.

5.1.1.1 Enregistrer en mémoire

Si vous avez choisi « Memory » comme mode de transfert, vous devez sélectionner l'une des quatre zones de mémoire.



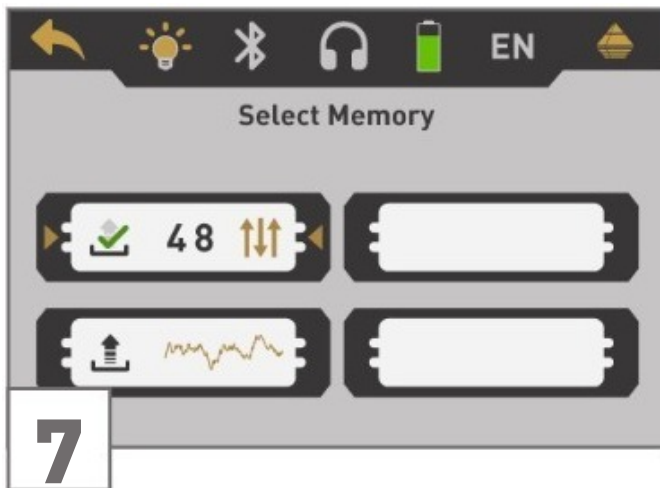
Définissez le type de transfert de données. Le mode de transfert détermine où vos données sont envoyées et où elles sont enregistrées.

Memory : Les données de mesure sont enregistrées dans la mémoire interne de l'appareil. Après la mesure, transférez les données vers un PC avec le mode « Memory To PC ». La mémoire interne du Rover C4 peut contenir jusqu'à 4 mesures simultanément.

Poursuivez à la section « 5.1.1.1 Enregistrer en mémoire » à la page 24!

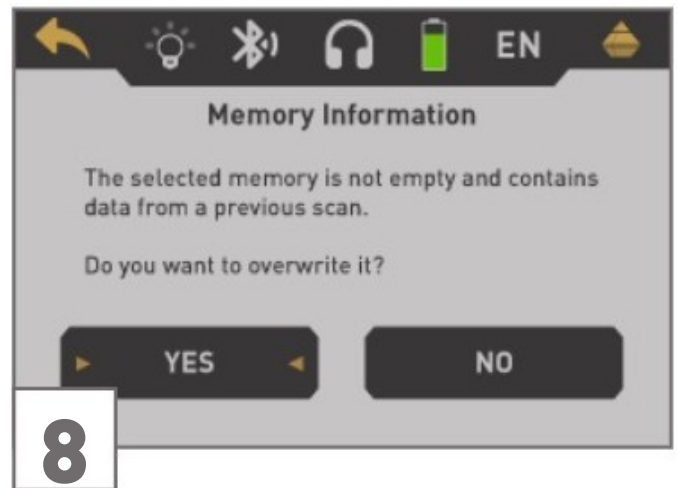
Computer : Les données de mesure sont transférées immédiatement vers un ordinateur connecté. Pour cela, une connexion Bluetooth est établie avant le début de la mesure. L'option « Computer » n'est pas disponible si le nombre d'impulsions est réglé sur « Auto ».

Poursuivez à la section « 5.1.1.2 Transférer vers l'ordinateur » à la page 25!



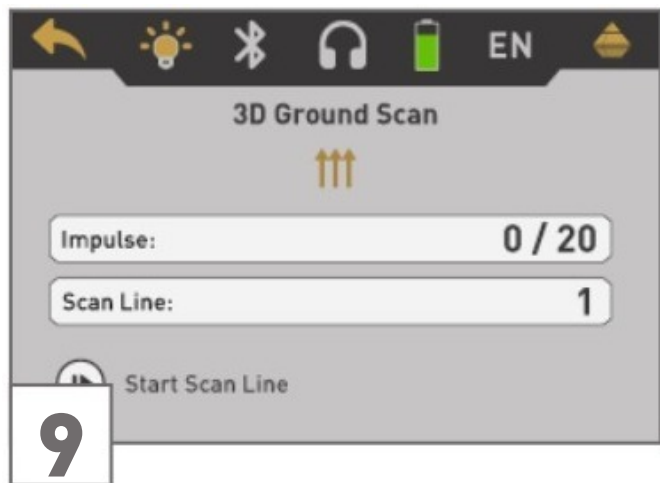
Sélectionnez l'une des quatre zones de mémoire dans laquelle les nouvelles données de scan doivent être enregistrées.

Sélectionnez un emplacement de mémoire avec la touche **▶** et confirmez avec la touche **OK**.



Si vous avez choisi une zone de mémoire qui contient déjà les données d'un scan précédent, le message illustré s'affiche.

Sélectionnez « Yes » ou « No » avec la touche **▶** et confirmez avec la touche **OK**.



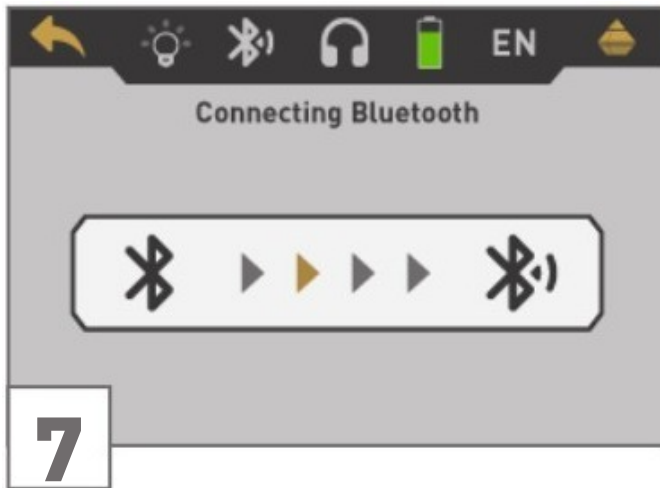
Vous pouvez maintenant vous préparer et démarrer votre première ligne de scan avec la touche **▶**.

Pour en savoir plus sur la réalisation d'un scan complet du sol, lisez la section « 5.1.2 Réaliser un 3D Ground Scan » à la page 26.

Pour quitter ce mode de fonctionnement, appuyez simplement sur la touche **◀**.

5.1.1.2 Transférer vers l'ordinateur

Si vous avez choisi « Computer » comme mode de transfert, vous devez établir une connexion de données sans fil avec le logiciel Visualizer 3D Studio sur votre PC.



7 Le Rover C4 attend maintenant une connexion Bluetooth entrante de votre ordinateur équipé de Visualizer 3D Studio.



8 Configurez votre logiciel Visualizer 3D Studio avec tous les réglages correspondants, comme décrit au chapitre « 6 PRÉPARER LE TRANSFERT DE DONNÉES » à la page 46 .



9 Dès que la connexion Bluetooth est établie, vous pouvez démarrer votre première ligne de scan avec la touche . Pour en savoir plus sur la réalisation d'un scan complet du sol, lisez la section « 5.1.2 Réaliser un 3D Ground Scan » à la page 26.

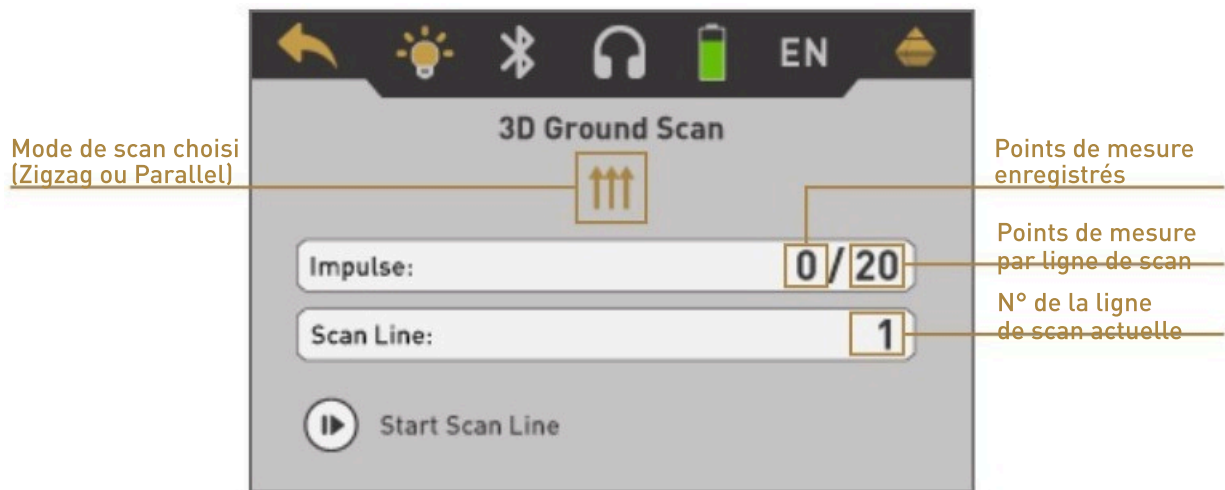
Pour quitter ce mode de fonctionnement, appuyez simplement sur la touche .

5.1.2 Réaliser un 3D Ground Scan

Une fois tous les paramètres réglés, l'appareil est prêt pour la première ligne de scan. À partir de ce moment, l'écran affiche le numéro de la ligne de scan actuelle et le nombre actuel d'impulsions mesurées par ligne de scan.



10 Si vous quittez l'écran 3D Ground Scan, l'appareil met également fin à la connexion de données sans fil avant de revenir au menu principal.



L'écran indique que la première ligne de scan a commencé et qu'aucune impulsion n'a encore été mesurée. Au total, 20 points de mesure sont enregistrés par ligne de scan. L'appareil attend que l'utilisateur appuie sur la touche **▶▶** pour commencer l'enregistrement des valeurs de mesure.

Une fois tous les paramètres réglés, vous pouvez commencer l'enregistrement des valeurs de mesure. Placez-vous au point de départ de la première ligne de scan et appuyez sur la touche **▶▶**.



a) Si vous avez choisi le mode d'impulsion « Automatic », avancez simplement lentement jusqu'à la fin de la première ligne de scan. Si vous avez déjà défini le nombre d'impulsions, l'appareil s'arrête automatiquement en fin de ligne ; si vous avez choisi « Auto », appuyez sur la touche **▶▶** à la fin de la première ligne de scan. Placez-vous ensuite au point de départ de la ligne de scan suivante et appuyez à nouveau sur la touche **▶▶**. L'appareil s'arrête automatiquement à la fin de la ligne de scan.

b) Si vous avez choisi le mode d'impulsion « Manual », appuyez sur la touche  pour démarrer votre mesure. Vous travaillez alors en mode manuel, c'est-à-dire que vous déclenchez chaque impulsion de mesure manuellement avec la touche . Les impulsions ne sont pas envoyées automatiquement. Faites un petit pas en avant et appuyez sur la touche  pour mesurer le deuxième point. L'appareil s'arrête ; faites à nouveau un petit pas en avant et appuyez de nouveau sur la touche . Continuez ainsi jusqu'à la fin de la première ligne de scan. Si vous avez déjà défini le nombre d'impulsions par ligne, l'appareil signale automatiquement la fin de la ligne de scan ; sinon, appuyez sur la touche **OK** pour terminer la première ligne. Placez-vous ensuite au point de départ de la ligne de scan suivante et appuyez à nouveau sur la touche . Faites un autre pas en avant et répétez la mesure comme pour la première ligne de scan. L'appareil signale désormais automatiquement la fin de la ligne de scan suivante.

Mesurez toutes les autres lignes de scan jusqu'à avoir enregistré toute la surface de mesure. Pour quitter le mode « 3D Ground Scan » et revenir au menu principal, appuyez simplement sur la touche .

Pour en savoir plus sur la procédure de scan générale, consultez le « 3D Ground Scan Guide ».

5.2 PINPOINTER

Comme son nom l'indique, le mode « Pinpointer » permet de localiser plus précisément des cibles potentielles. Il permet également de distinguer les métaux ferromagnétiques des métaux non ferromagnétiques. Ce mode ne peut être utilisé qu'avec le Super Sensor, et non avec la sonde standard.

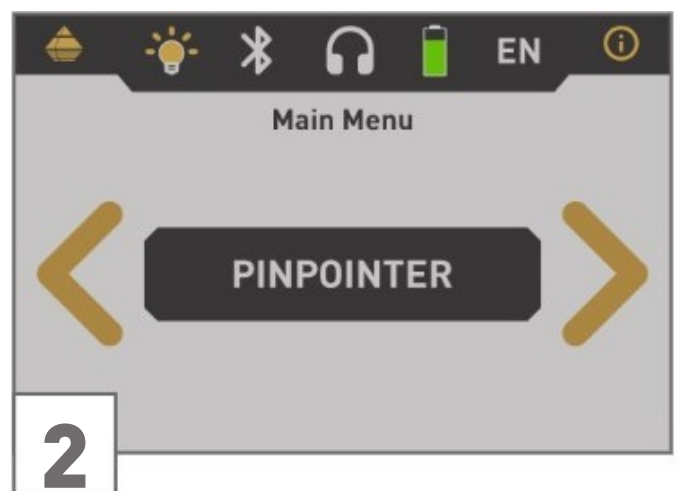
En règle générale, ce mode est utilisé après une mesure complète en mode « 3D Ground Scan ». Il sert avant tout à l'analyse détaillée de l'objet détecté. L'évaluation des résultats du « 3D Ground Scan » vous permet de déterminer la position d'un objet localisé et donc de savoir à quel endroit de la surface de mesure effectuer un examen plus précis avec le Super Sensor.

5.2.1 Préparer un scan Pinpointer

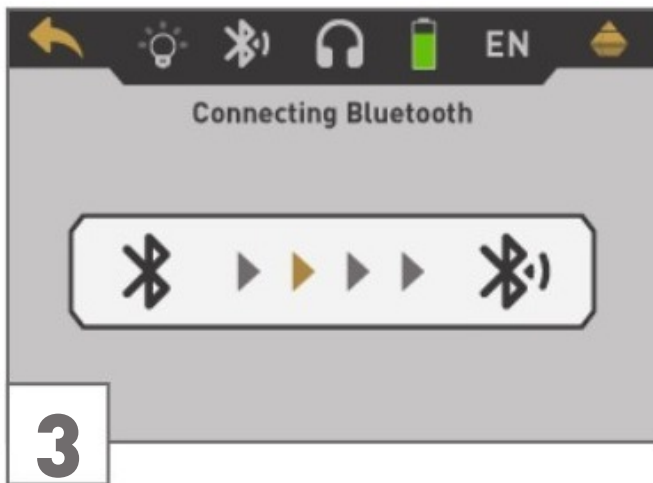
Dans ce mode, toutes les données de mesure sont envoyées directement à un ordinateur. Pour cela, une connexion de données sans fil avec le logiciel Visualizer 3D Studio doit d'abord être établie.



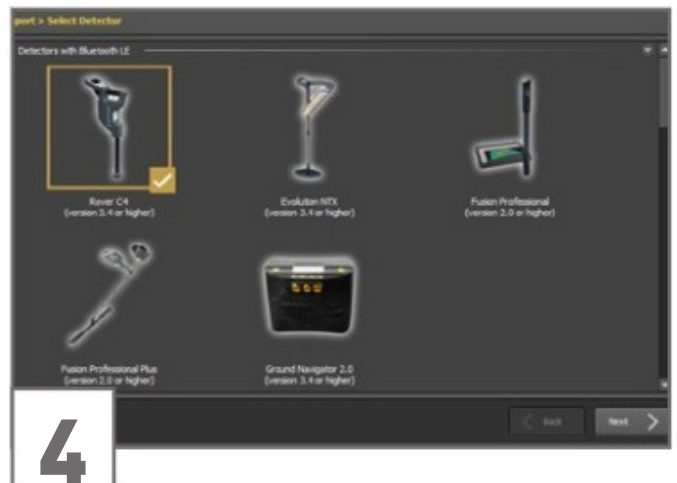
1 Allumez l'appareil et sélectionnez le mode « Pinpointer » dans le menu principal. Si aucun Super Sensor n'est branché, le bouton est désactivé et affiche l'icône .



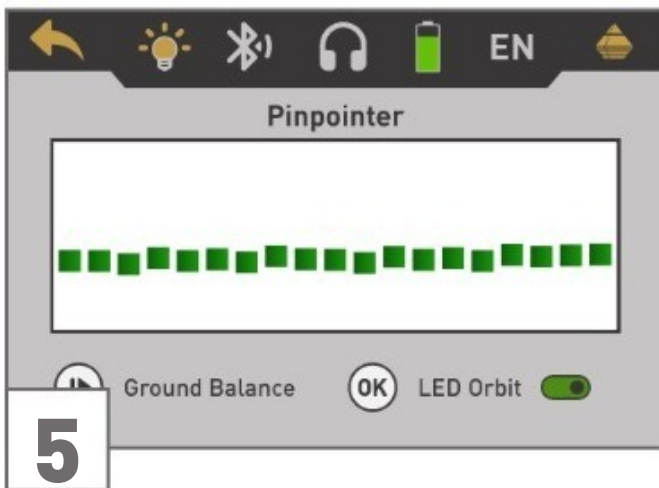
2 Si le Super Sensor est branché, confirmez le mode « Pinpointer » avec la touche **OK**.



Le Rover C4 attend maintenant une connexion Bluetooth entrante de votre ordinateur équipé de Visualizer 3D Studio.



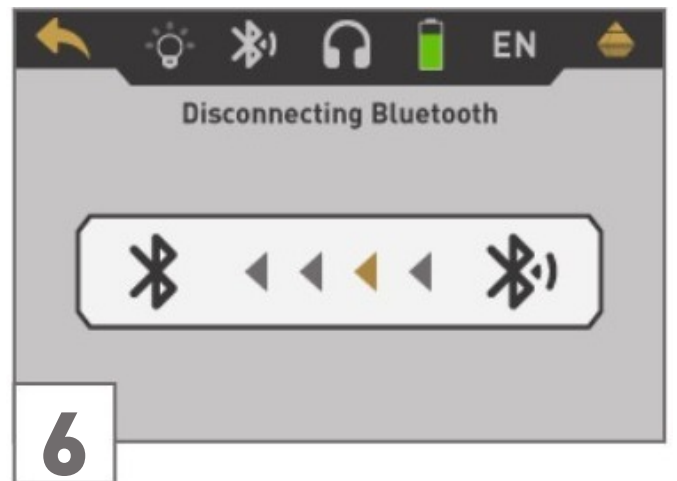
Configurez votre logiciel Visualizer 3D Studio avec tous les réglages correspondants, comme décrit au chapitre « 6 PRÉPARER LE TRANSFERT DE DONNÉES » à la page 46 .



L'écran affiche l'écran Pinpointer actif. La touche ► permet de répéter l'équilibrage du sol à tout moment. La touche **OK** permet d'allumer l'Orbite LED. La représentation graphique à l'écran est très sommaire et ne doit pas servir à distinguer les signatures. Pour quitter ce mode, appuyez sur la touche ◀.

5.2.2 Réaliser un scan Pinpointer

Dès que le transfert de données vers l'ordinateur est établi, vous pouvez commencer la mesure. Tenez correctement le Super Sensor pendant la mesure.



Si vous quittez le mode Pinpointer, l'appareil met également fin à la connexion de données sans fil avant de revenir au menu principal.



Appuyez sur la touche **▶** pour démarrer le scan du sous-sol. Déplacez lentement le Super Sensor d'un côté à l'autre au-dessus de l'objet souhaité. Essayez de couvrir l'objet entier, c'est-à-dire de mesurer au-delà de ses bords. Répétez cette mesure plusieurs fois pour obtenir une signature claire de l'objet. Le Super Sensor doit rester perpendiculaire au sol.

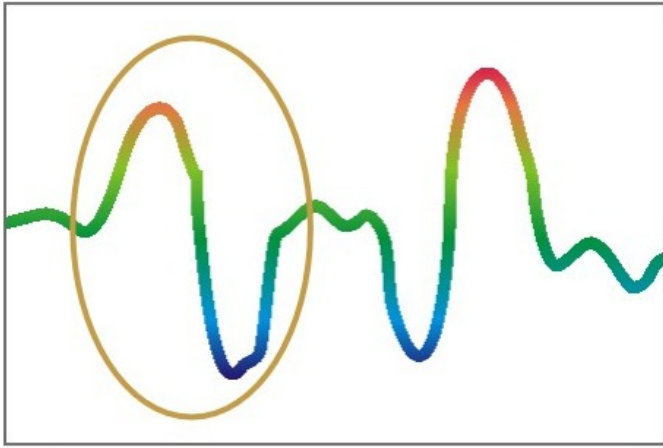


Ne PAS tourner, pivoter ou incliner le capteur.

La touche **▶** permet de répéter de temps en temps l'équilibrage du sol du détecteur de métaux. Pour quitter le mode « Pinpointer » et revenir au menu principal, appuyez sur la touche **◀**.

5.2.3 Évaluer un scan Pinpointer

Lors d'un scan en mode Pinpointer, vous verrez éventuellement une ou plusieurs signatures différentes permettant de reconnaître certaines propriétés d'une cible.

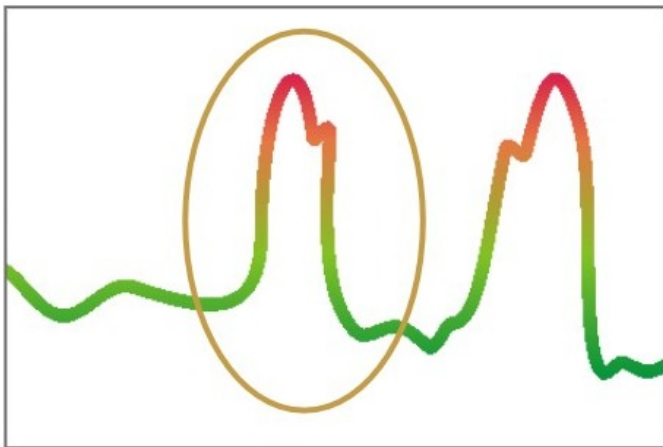


Métaux ferromagnétiques

Les cibles ferromagnétiques présentent une signature positive-négative.

La signature typique d'un métal ferromagnétique comme le fer comporte une amplitude positive (rouge) et une amplitude négative (bleue). En regardant de près, vous distinguez même 2 signatures ferromagnétiques. La première commence par une amplitude positive, la seconde par une amplitude négative. L'ordre importe peu ; il dépend du sens de déplacement du Super Sensor. Si vous continuez à déplacer la sonde d'un côté à l'autre, ces 2 signatures alternent en permanence.

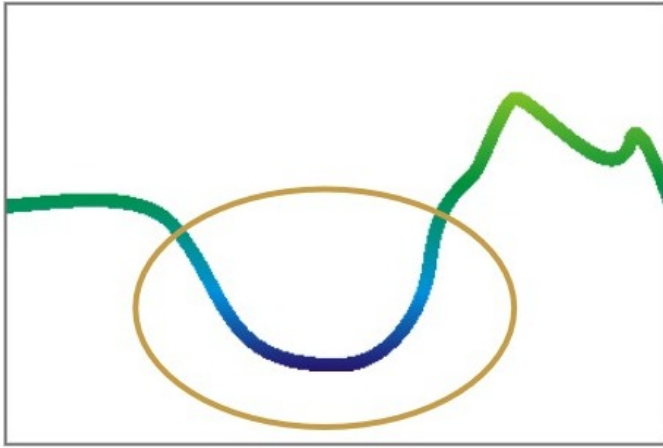
Déplacez le Super Sensor lentement et régulièrement au-dessus du sol et d'un objet détecté pour obtenir une signature claire.



Métaux non ferromagnétiques

Les métaux non ferreux présentent une signature purement positive.

La signature d'un métal non ferreux montre qu'il n'y a qu'une amplitude positive (rouge). À côté de l'amplitude principale se trouve une autre petite déviation, typique des métaux précieux. Là encore, l'ordre de l'amplitude et de la petite déviation importe peu et dépend du sens du scan.



Cibles non métalliques

Tous les objets non métalliques présentent une signature purement négative.

La signature de toutes les cibles et structures non métalliques, comme les cavités, tunnels ou tuyaux et caisses en plastique enfouis, n'apparaît que sous la forme d'une amplitude négative (bleue).

5.3 MAGNETOMETER

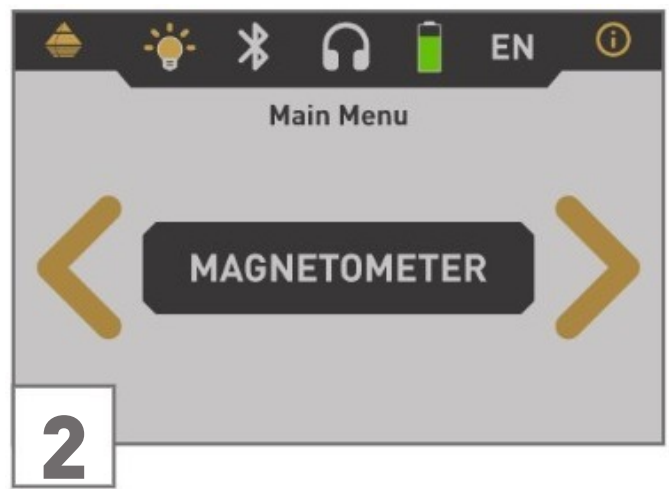
Le mode « Magnetometer » permet d'examiner le terrain à la recherche de métaux ferromagnétiques comme le fer, le cobalt et le nickel, ainsi que d'autres métaux ou objets contenant des traces de ces métaux. Cette fonction est avant tout un mode acoustique ; l'écran n'affiche qu'une représentation graphique très sommaire des points hauts et bas.

Pour ce mode, utilisez la sonde standard ou le Super Sensor. Le Super Sensor haute résolution permet d'atteindre une profondeur de pénétration nettement plus grande. Notez qu'il peut également réagir à la ferraille ou aux impuretés à la surface ou à proximité.

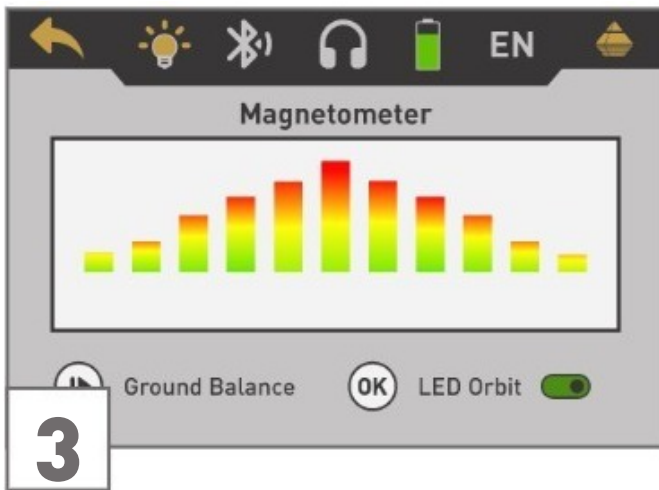
5.3.1 Préparer un scan Magnetometer



Allumez l'appareil et sélectionnez « Magnetometer » dans le menu principal. Si aucune sonde adaptée n'est branchée, le bouton est désactivé et affiche l'icône .



Si une sonde adaptée est branchée, confirmez le mode « Magnetometer » avec la touche **OK**.



L'écran affiche l'écran Magnetometer actif. La touche  permet de répéter l'équilibrage du sol à tout moment. Pour quitter ce mode, appuyez sur la touche .

5.3.2 Réaliser un scan Magnetometer

Juste après l'activation du mode « Magnetometer », l'appareil ne doit émettre aucun son. Si un son est audible, répétez l'équilibrage du sol. Tenez pour cela l'appareil verticalement vers le sol, comme lors du scan, et effectuez l'équilibrage du sol avec la touche . Aucun son ne doit ensuite être audible.



Déplacez-vous lentement vers l'avant, vers l'arrière et sur le côté sans tourner la sonde. Elle doit toujours rester perpendiculaire au sol. **NE PAS** incliner, pivoter ou tourner sur son propre axe.



Dès qu'un signal sonore retentit, l'appareil a détecté une cible métallique potentielle directement sous la sonde. Vous pouvez ainsi trouver de petits objets métalliques proches de la surface, comme des clous, vis, fils, plombs et autres.

Utilisez le mode « Magnetometer » pour retirer ces pièces métalliques gênantes de la surface que vous souhaitez scanner. Moins il y a de métal près de la surface, meilleur sera votre résultat en mode « 3D Ground Scan ». Vous pouvez également trouver des cibles métalliques plus grandes situées plus profondément dans le sol.

En règle générale : plus la cible est grande, plus elle peut être détectée profondément dans le sol.

Le mode « Magnetometer » convient également comme pinpointer pratique lors des fouilles. Si vous avez déjà creusé un grand trou et ne savez plus exactement où se trouvait l'objet détecté, le magnétomètre vous permet de retrouver rapidement et efficacement la position de la cible.

Après avoir utilisé ce mode pendant un certain temps, effectuez un nouvel équilibrage du sol avec la touche . Pour quitter le mode « Magnetometer » et revenir au menu principal, appuyez simplement sur la touche .

5.4 MINERAL SCAN

Lors de la recherche de gisements minéraux ou de minéraux et formations naturels dans le sol, il est important de travailler dans un environnement propre, exempt de ferraille. La ferraille peut contaminer le terrain et réduire les chances de succès. Elle peut aussi provoquer des signaux faux ou trompeurs. Travaillez toujours avec des données reproductibles.

Ni le logiciel Visualizer 3D Studio ni l'appareil géophysique lui-même ne peuvent identifier des matériaux, minéraux ou objets naturels du sol en fonction de leur élément. Peuvent être reconnus et localisés les métaux ferreux et non ferreux, les zones de fracture et d'autres anomalies naturelles. La détection de l'or proprement dite repose sur des résultats obtenus dans différents champs aurifères et mines connus. Il est tout à fait possible que d'autres éléments non ferreux donnent des résultats similaires à ceux de l'or.

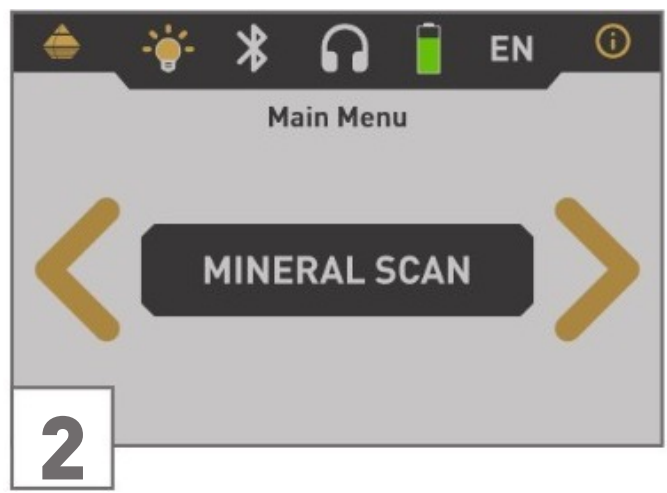
Lors de la recherche de zones de minéralisation, il est important de déterminer les zones à plus forte probabilité avec l'aide ou sur la base des études d'un géologue. La recherche dans des zones connues à plus forte probabilité augmente considérablement vos chances de succès. Différentes formations géologiques peuvent donner des résultats différents dans une même zone. Dans la mesure du possible, commencez la formation et/ou les essais sur le terrain dans une zone connue afin de reconnaître correctement la signature minérale dans le logiciel. Les différents sites ont des propriétés géologiques différentes et ne fournissent pas nécessairement une mesure précise.

5.4.1 Préparer le Mineral Scan

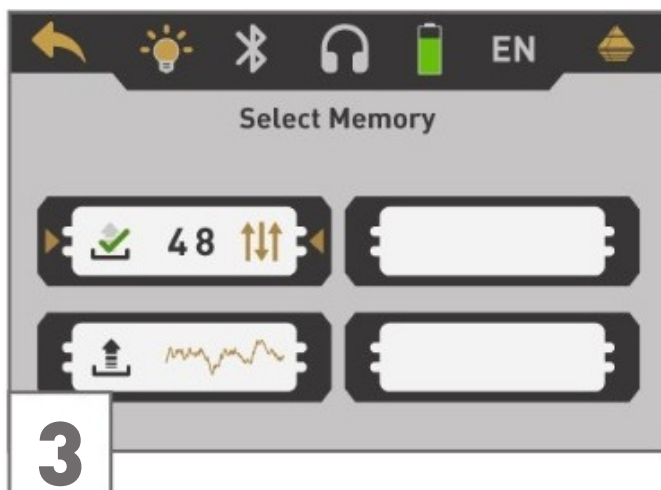
Le mode « Mineral Scan » ne fonctionne qu'avec le Super Sensor, et les données ne peuvent être enregistrées que dans la mémoire interne. Avant la mesure proprement dite, sélectionnez l'une des quatre zones de mémoire.



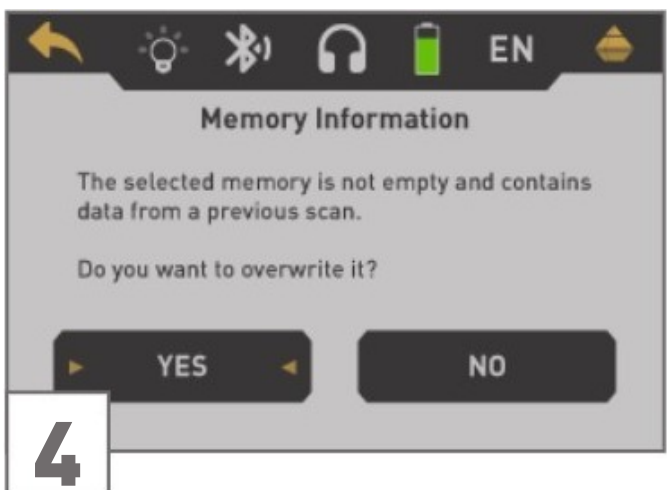
1 Allumez l'appareil et sélectionnez « Mineral Scan ». Si aucun Super Sensor n'est branché, le bouton est désactivé et affiche l'icône .



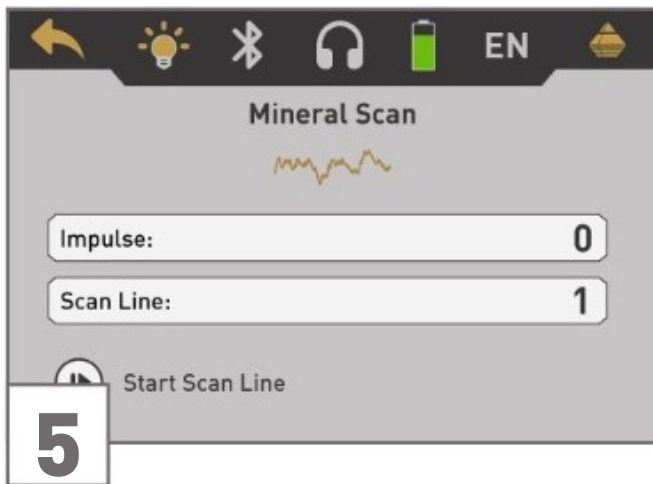
2 Si le Super Sensor est branché, confirmez le mode « Mineral Scan » avec la touche **OK**.



3 Sélectionnez l'une des zones de mémoire avec la touche **>**. Confirmez la sélection avec **OK**.



4 Si vous avez choisi une zone de mémoire qui contient déjà les données d'un scan précédent, une boîte de dialogue s'affiche. Sélectionnez « Yes » ou « No » avec la touche **>** et confirmez avec la touche **OK**.



Si vous avez choisi une zone de mémoire libre ou confirmé l'écrasement d'une zone occupée, l'écran Mineral Scan s'affiche. L'écran indique le nombre actuel de points de mesure (impulsions) enregistrés jusqu'à présent. Comme indiqué en bas de l'écran, démarrez la mesure avec la touche **▶**.

5.4.2 Réaliser un Mineral Scan

Lorsque l'écran Mineral Scan s'affiche sur le Rover C4, placez-vous au point de départ (A) de votre mesure et appuyez sur la touche **▶**. L'appareil commence à enregistrer les valeurs de scan pendant que vous vous déplacez lentement mais régulièrement vers le point final (B). Marchez en ligne droite de (A) jusqu'à la fin de votre ligne de scan (B) et appuyez à nouveau sur la touche **▶** pour arrêter la mesure.

Pendant le scan, vous pouvez interrompre et reprendre la mesure autant de fois que vous le souhaitez avec la touche **▶**. Lorsque vous avez atteint le point final (B) de votre surface de scan, interrompez la mesure et appuyez sur la touche **◀** pour terminer le scan et revenir au menu principal.

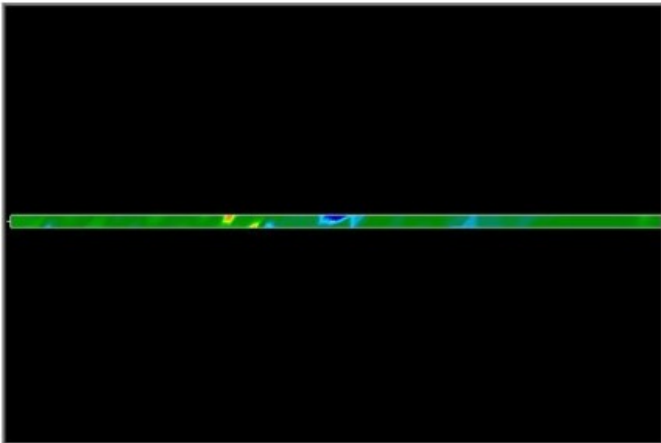
Veillez à ce que votre ligne de scan mesure au moins **20 mètres (65 ft)** de long, afin de disposer de suffisamment de données pour l'évaluation ultérieure.



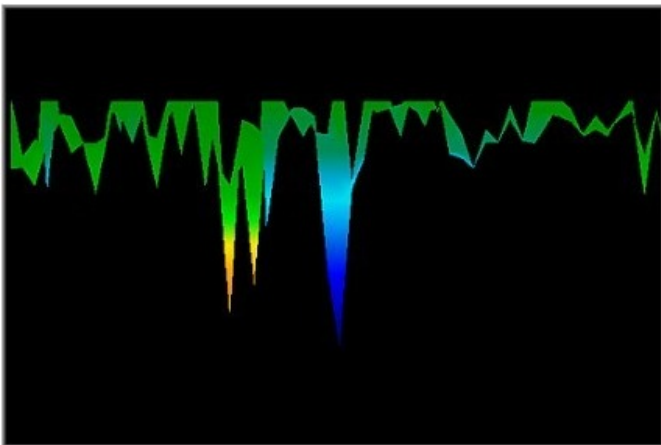
Après la mesure, vous pouvez transférer votre scan vers un PC équipé du logiciel Visualizer 3D Studio pour une évaluation détaillée. Suivez pour cela les instructions du chapitre « 6 PRÉPARER LE TRANSFERT DE DONNÉES » à la page 46.

Une fois une première zone trouvée, déterminez la taille du champ ou du champ minéral potentiel avec un 3D Ground Scan classique. Veillez à ne pas tourner l'antenne pendant cette mesure. Les erreurs de rotation surviennent très facilement et peuvent être frustrantes.

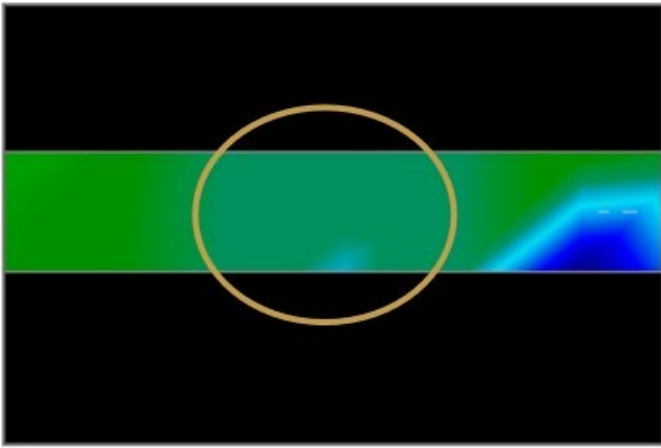
5.4.3 Évaluer le Mineral Scan



Après le transfert des données de scan vers Visualizer 3D Studio, vous voyez un scan en forme de ligne droite. Ce scan peut maintenant être évalué.

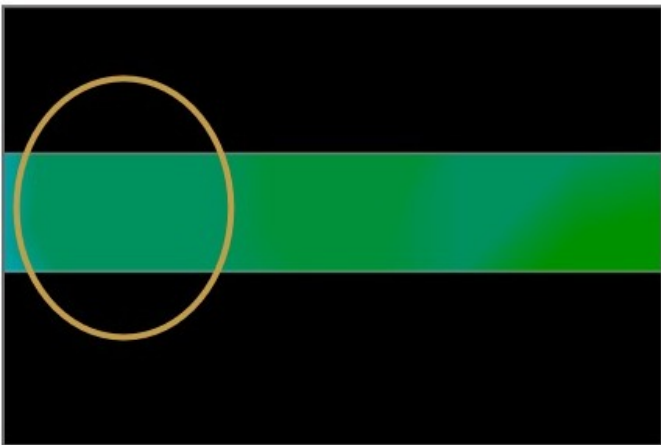


Pour voir les différences au sein du scan, faites-le pivoter sur le côté.

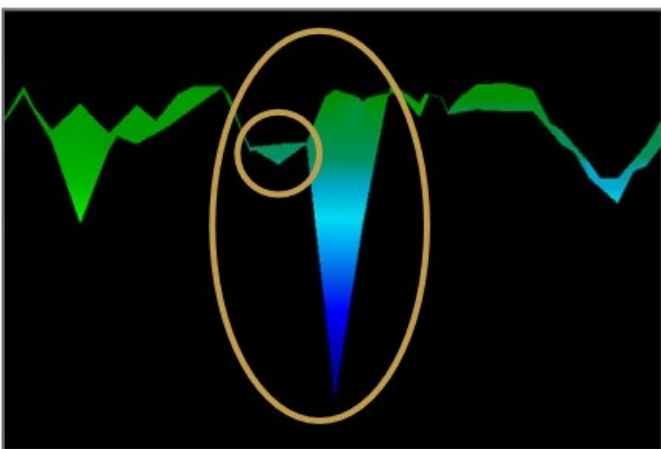


Ce scan montre dans la zone marquée à quoi ressemble un champ minéral naturel. Observez les couleurs présentées ci-dessus ; elles sont difficiles à distinguer en plein soleil ou sous une lumière vive. Évaluez votre scan dans un endroit où l'ordinateur est à l'abri de la lumière du jour, afin de mieux distinguer les couleurs.

L'image est issue de l'expérience pratique sur le terrain.

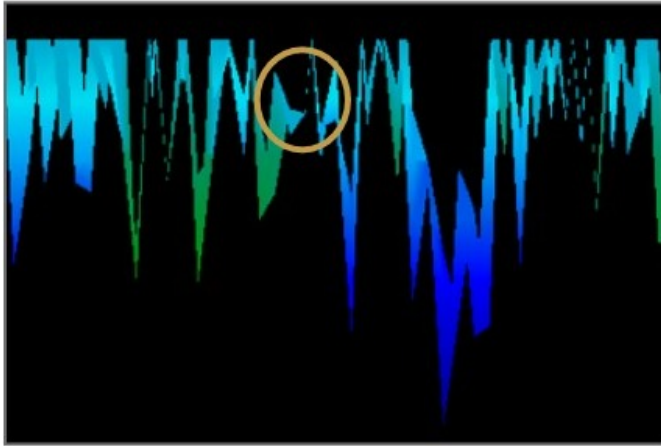


L'expérience pratique et la reproductibilité sur plusieurs sites dans le monde ont fait de cette couleur celle à surveiller dans les scans. Comme indiqué, elle n'est pas facile à reconnaître.



Une autre signature à surveiller est souvent appelée « Hit within a Hit ». L'image du scan doit être observée en vue latérale et adaptée à l'écran. Si les valeurs sont trop élevées, vous ne pouvez pas distinguer les différences.

La petite zone est attachée à la grande. C'est très typique et fréquent lors du travail avec des minéraux dans la roche dure.

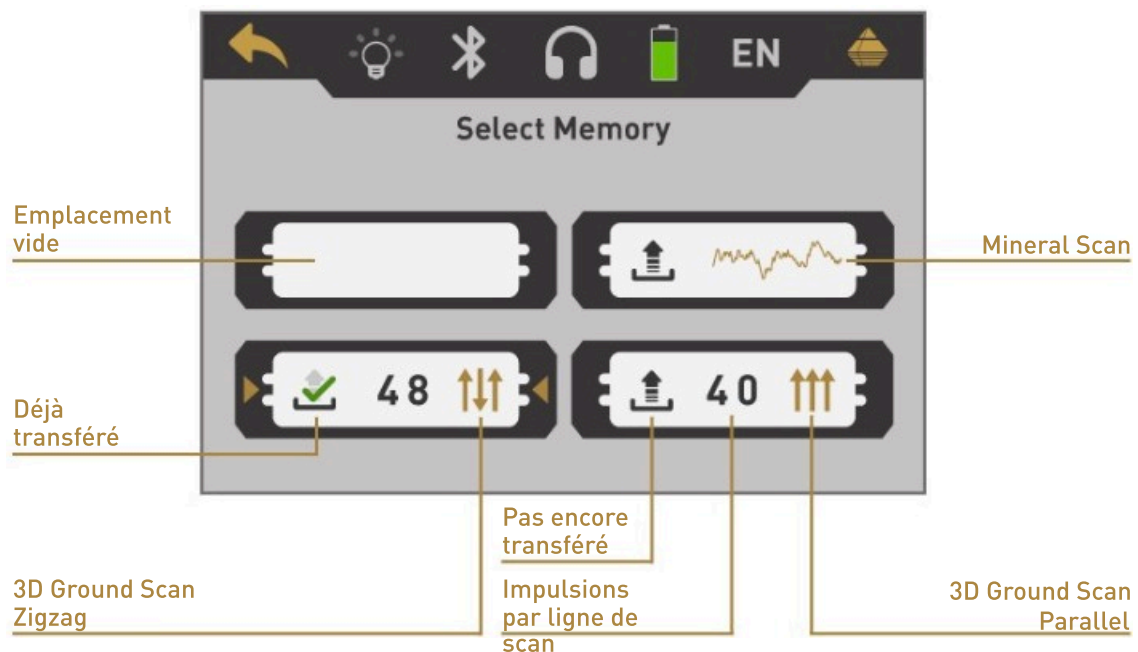


Cet exemple montre de l'or natif détecté par un utilisateur dans le nord du Soudan. L'or était inclus dans la roche avec du quartz et du sable noir.

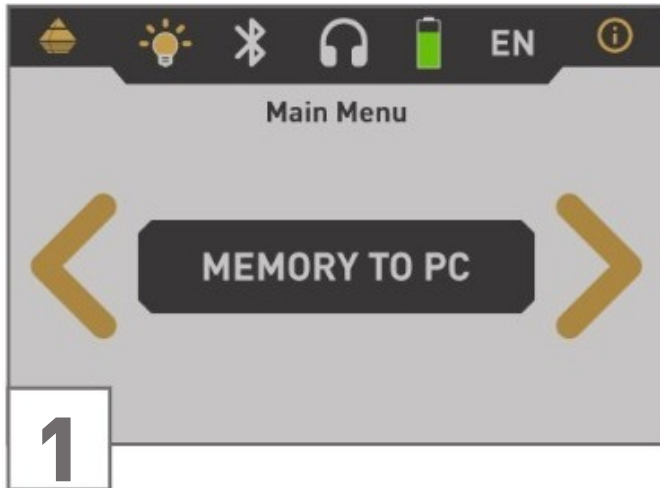
5.5 MEMORY TO PC

Le mode « Memory To PC » permet de transférer les données de mesure de la mémoire interne du Rover C4 vers le logiciel Visualizer 3D Studio.

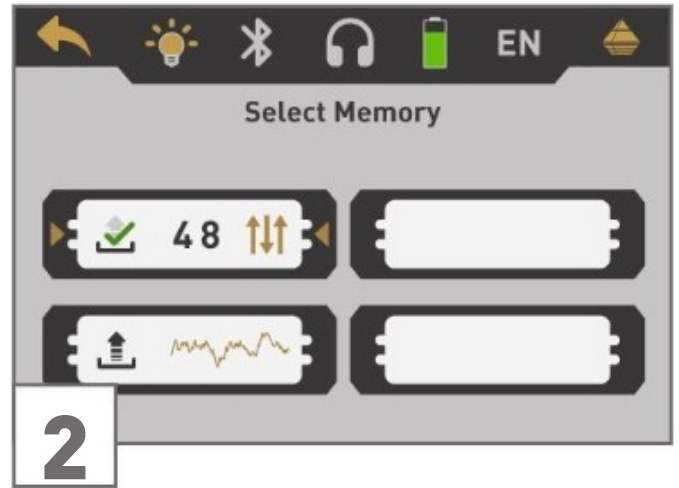
Le Rover C4 dispose de quatre zones de mémoire dans lesquelles peuvent être enregistrés des 3D Ground Scans ou des Mineral Scans. Après chaque transfert de données, vous pouvez décider si la zone de mémoire occupée doit être effacée.



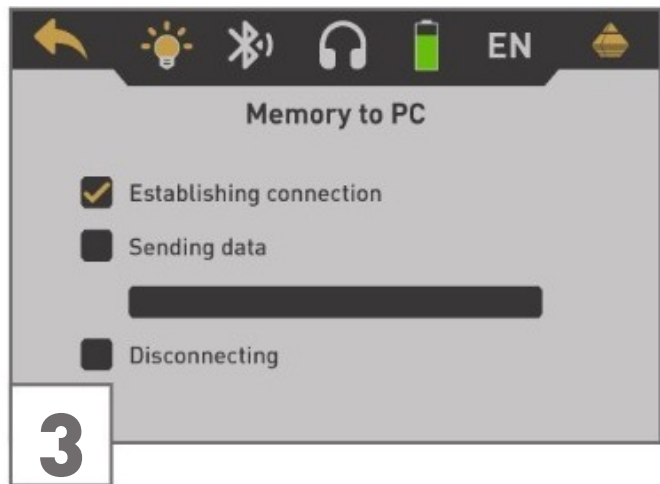
Lancez votre logiciel Visualizer 3D Studio et transférez vos données de scan du Rover C4 vers le logiciel PC.



Allumez l'appareil et sélectionnez le mode « Memory To PC » dans le menu principal. Appuyez sur la touche **OK** pour ouvrir l'écran des zones de mémoire.



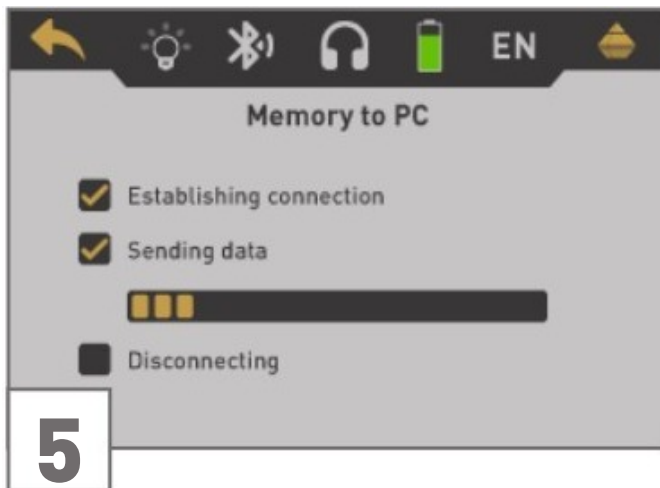
Sélectionnez l'un des quatre emplacements de mémoire dont vous souhaitez transférer les données vers votre ordinateur. Sélectionnez un emplacement avec la touche **>** et confirmez avec la touche **OK**.



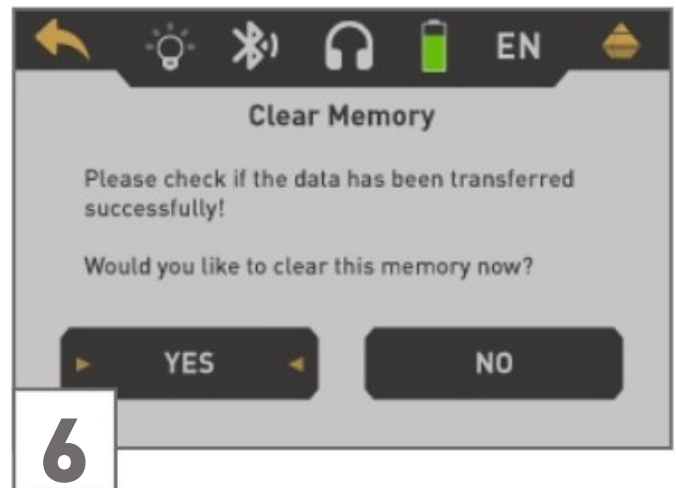
L'appareil attend maintenant une connexion Bluetooth établie par le logiciel.



Configurez votre logiciel Visualizer 3D Studio avec tous les réglages correspondants, comme décrit au chapitre « 6 PRÉPARER LE TRANSFERT DE DONNÉES » à la page 46 .

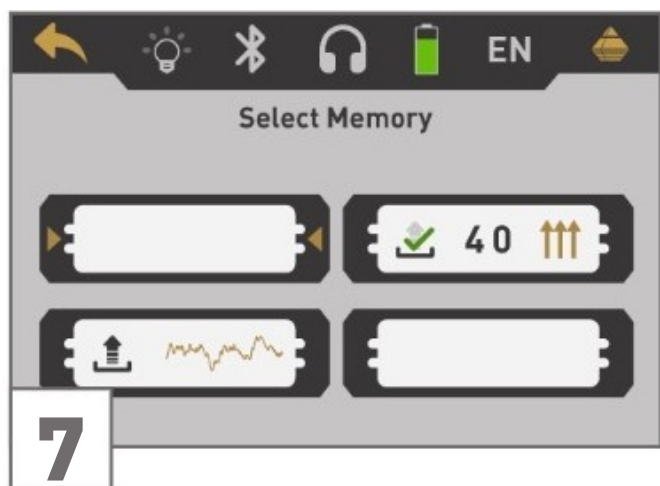


L'appareil commence le transfert de toutes les données de la zone de mémoire sélectionnée. Vous devriez voir en même temps les valeurs de mesure arriver dans Visualizer 3D Studio. Une fois toutes les données transférées, la connexion Bluetooth est coupée.



Après le transfert des valeurs de mesure, vous pouvez décider si les données doivent rester dans la mémoire interne de l'appareil. Si toutes les données ont été transférées avec succès, vous pouvez libérer la zone de mémoire actuelle pour de nouvelles mesures.

Sélectionnez « Yes » ou « No » avec la touche ➤ et confirmez avec la touche **OK**.



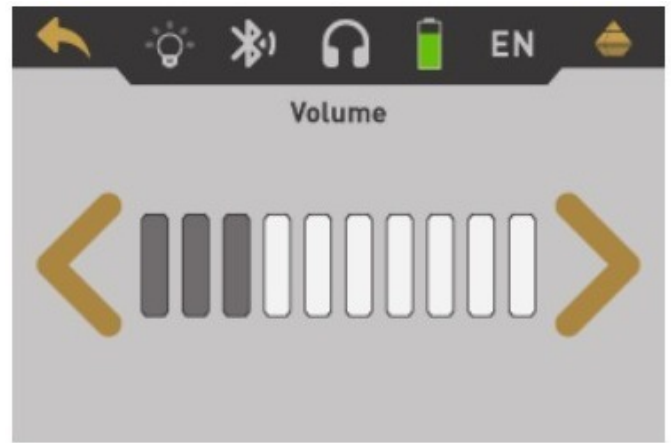
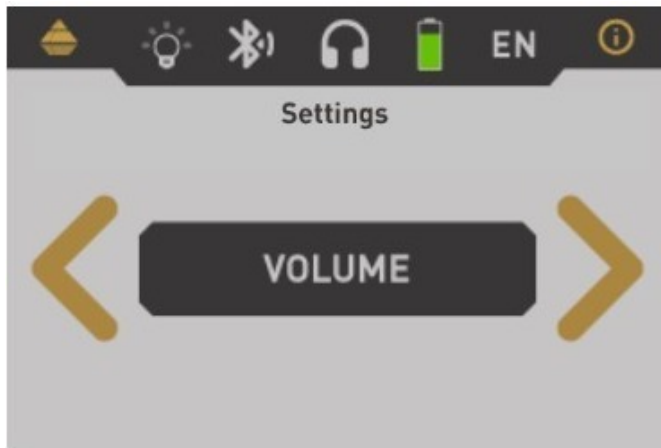
Si vous avez effacé la zone de mémoire, elle apparaît désormais comme vide dans l'écran de mémoire.

Poursuivez avec une autre zone de mémoire ou revenez au menu principal avec la touche ⬅.

5.6 RÉGLAGES

5.6.1 Volume

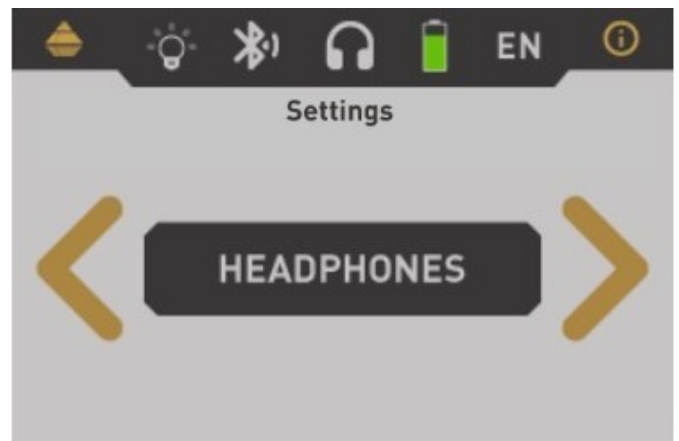
Modifie le volume des haut-parleurs internes ou des écouteurs Bluetooth.



La touche ➤ permet de modifier la valeur, la touche ⬅ de la confirmer et de revenir au menu des réglages.

5.6.2 Écouteurs

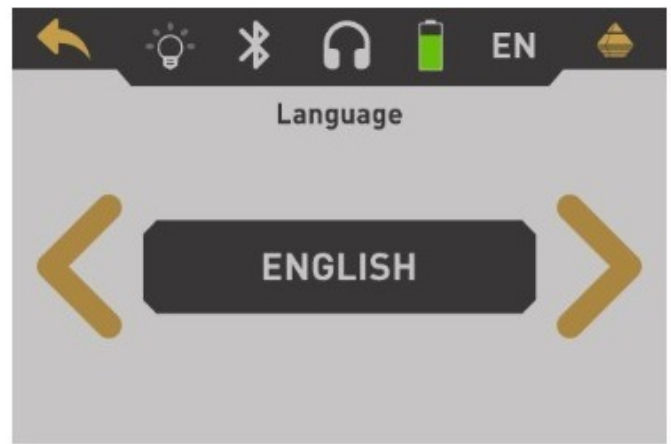
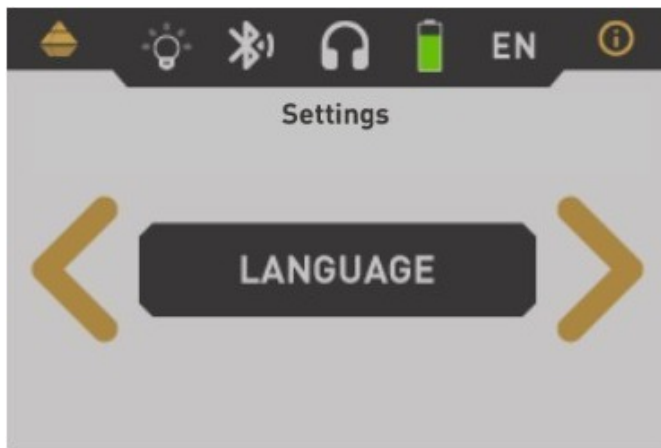
Cette option permet de connecter des écouteurs Bluetooth à votre Rover C4. Après avoir activé l'option avec la touche **OK**, allumez vos écouteurs et appuyez sur leur touche d'appairage. La procédure d'appairage peut varier selon les écouteurs.



Le programme attend la connexion avec les écouteurs pendant 60 secondes. En cas de succès, l'icône des écouteurs passe de 🚫 à 🎧.

5.6.3 Langue

Le Rover C4 est multilingue. Faites défiler les langues avec la touche ➤ et confirmez avec la touche **OK** ou ⬅.



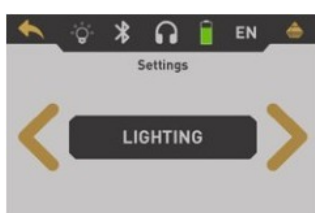
Une fois sélectionnée, votre langue préférée est affichée dans l'icône de la barre d'outils avec le code à deux lettres selon la norme ISO 639-1. Les langues suivantes sont actuellement prises en charge :

- Allemand (DE)
- Espagnol (ES)
- Grec (EL)
- Russe (RU)
- Anglais (EN)
- Arabe (AR)
- Italien (IT)
- Turc (TR)
- Français (FR)
- Farsi (FA)
- Chinois (ZH)

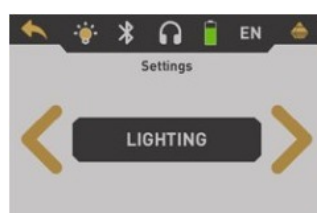
5.6.4 Éclairage

Cette option allume et éteint les LED situées sous l'unité d'affichage. Avec les LED allumées, vous pouvez éclairer le champ lors d'un scan dans l'obscurité.

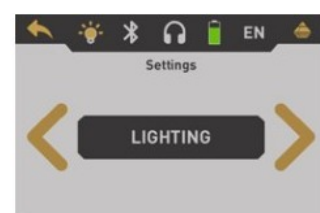
La touche **OK** permet de passer d'un état à l'autre. L'icône indique l'état actuel :



éteint



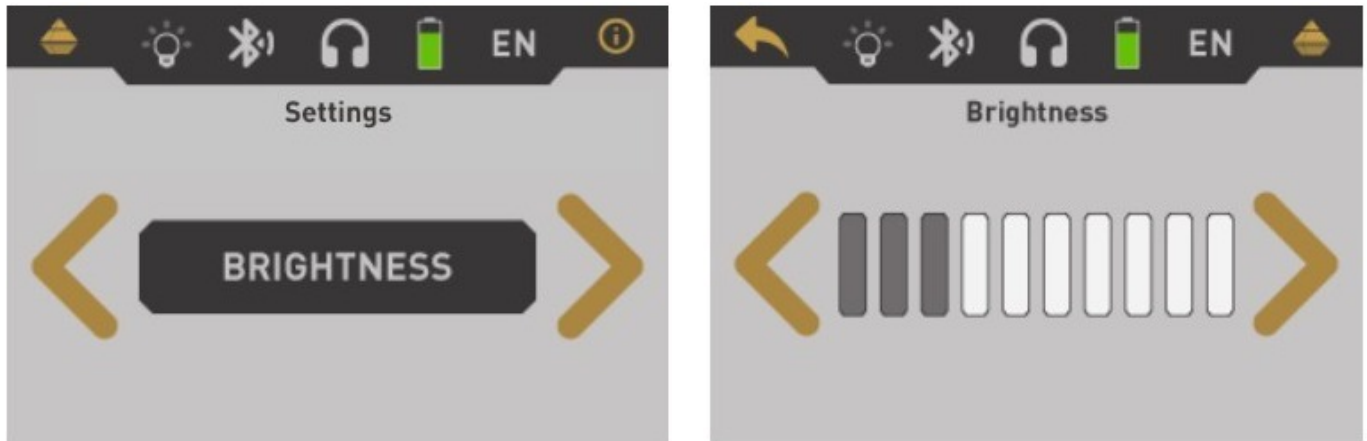
faible



élevé

5.6.5 Luminosité

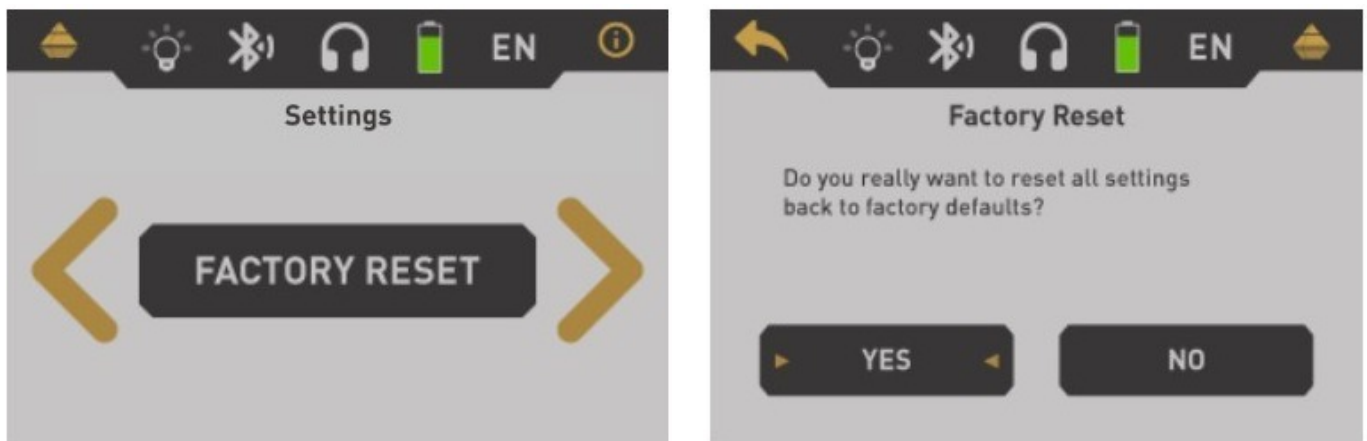
La luminosité règle le rétroéclairage de l'écran et de l'écran tactile. Plus l'écran est lumineux, plus il est lisible en plein soleil, mais plus il consomme d'énergie. Dans un environnement sombre, vous pouvez réduire la luminosité.



La touche ➤ permet de modifier la valeur, la touche ⬅ de la confirmer et de revenir au menu des réglages.

5.6.6 Réglages d'usine

Cette option rétablit tous les réglages d'usine. Par sécurité, une confirmation supplémentaire s'affiche afin d'éviter une réinitialisation involontaire.

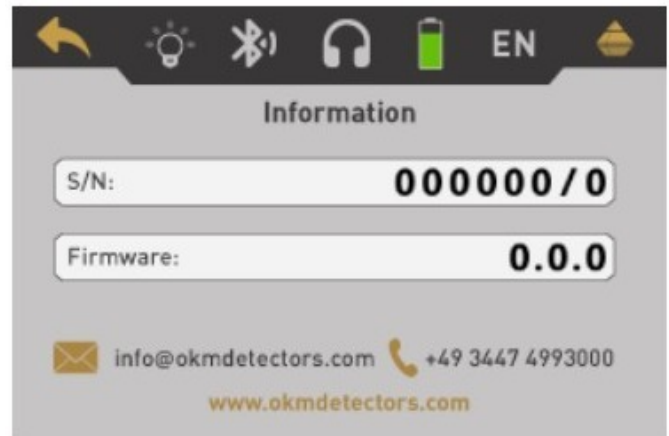
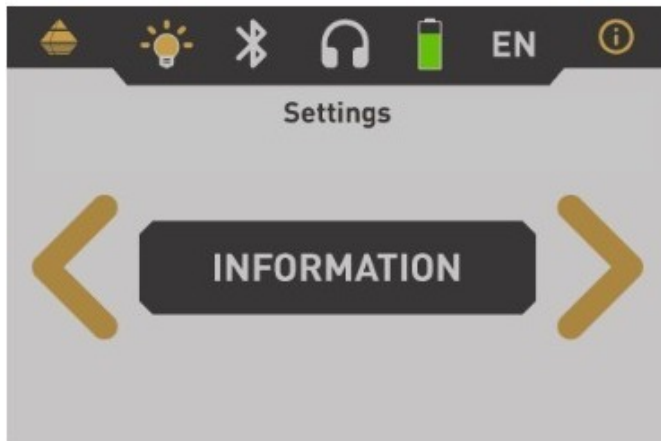


Sélectionnez « Yes » avec la touche ➤ et lancez la réinitialisation avec la touche **OK**. Si vous ne souhaitez pas réinitialiser, sélectionnez « No » ou appuyez sur la touche ⬅.

La réinitialisation entraîne la perte de tous les réglages personnels.

5.7 INFORMATION

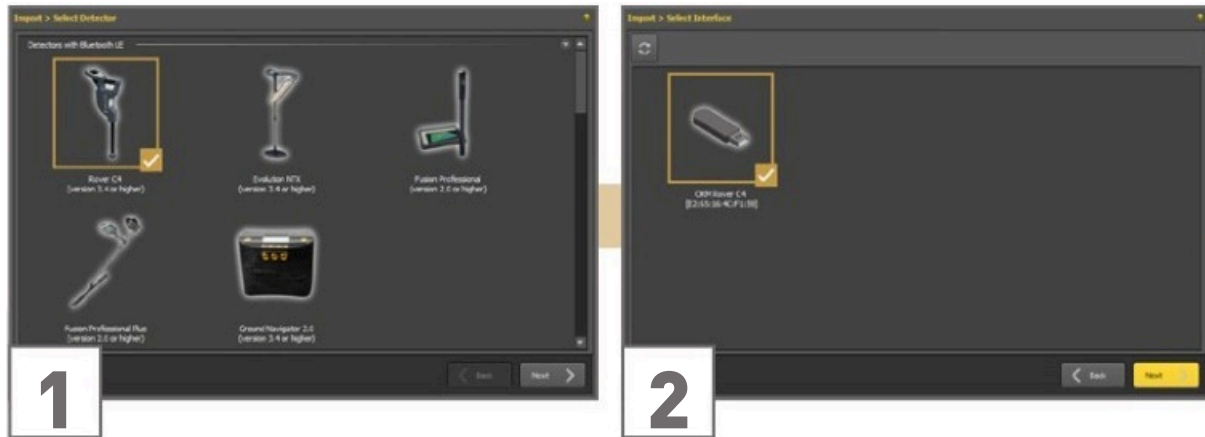
Cette option affiche le numéro de série et la version du firmware de l'appareil. Ces informations peuvent être utiles si vous contactez votre revendeur OKM pour d'autres demandes d'assistance.



CHAPITRE 6

Préparer le transfert de données

Effectuez d'abord les étapes de la section « 4.1 Appairage Bluetooth » à la page 17 .



Après le lancement du logiciel Visualizer 3D Studio, sélectionnez dans le menu **File > Import** ou cliquez simplement sur l'icône .

Sélectionnez « Rover C4 (version 3.4 or higher) » dans la liste et cliquez sur **Next**.

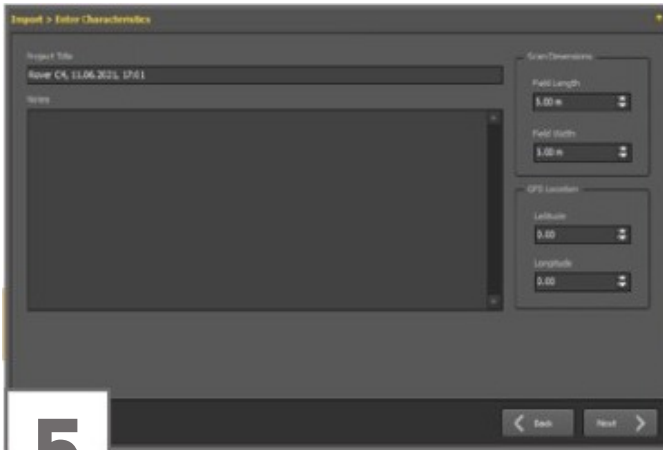
Patiencez un instant jusqu'à ce que l'interface de votre appareil apparaisse dans la liste. Sélectionnez l'entrée et cliquez sur **Next**.

3D Ground Scan

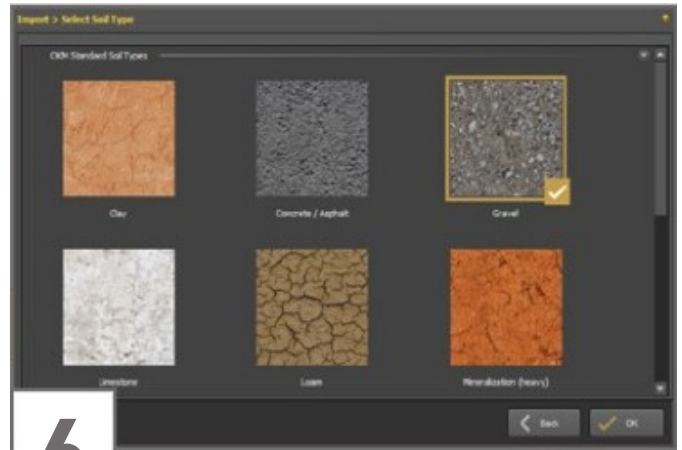


Sélectionnez le mode de fonctionnement et cliquez sur **Next**.

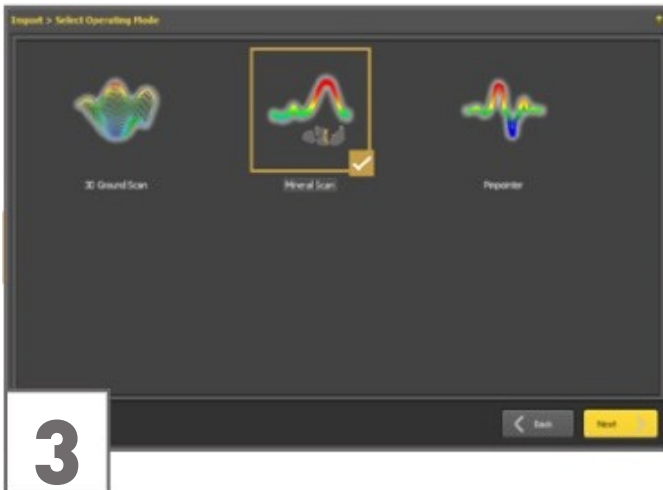
Saisissez la longueur du champ, sélectionnez le mode de scan et cliquez sur **Next**.



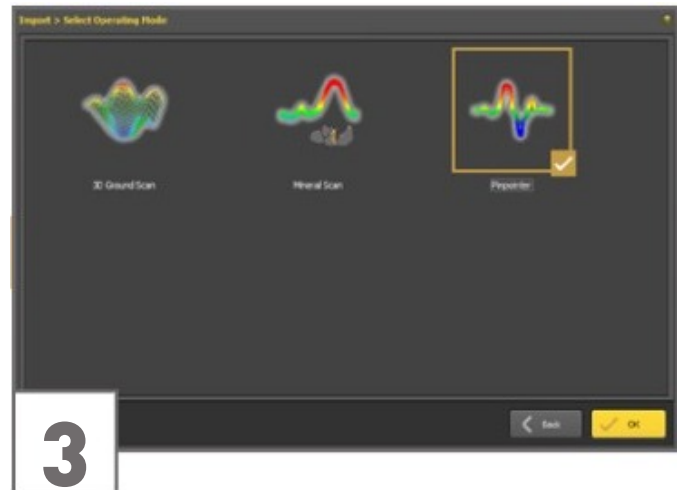
Saisissez le titre et les dimensions du champ de scan. Vous pouvez également reprendre des coordonnées GPS et ajouter des notes et remarques. Cliquez ensuite sur **Next**.



Sélectionnez le type de sol approprié. Lancez l'importation des données de scan en cliquant sur **OK**.



Mineral Scan



Pinpointer

Lancez l'importation des données de scan en cliquant sur **OK**.

OKM GERMAN DETECTORS

Basés à Altenburg, nous développons et fabriquons des détecteurs géophysiques depuis 1998. Notre technologie de détection unique rend visibles les objets et structures enfouis.

OKM GmbH

Julius-Zinkeisen-Str. 7 | 04600 Altenburg | Allemagne



+49 3447 499300 0

+49 162 419 2147

info@okmdetectors.com

www.okmdetectors.com

