



# V-GOLD VISION

VISUALIZE GOLD  
AND GET IT



فهرست	1	سیستم بیونیک	39
حقوق مالکیت	2	تنظیمات	42
محتویات بسته	3	شارژ دسته بی سیم	46
هشدارهای مهم	4	مشخصات فنی	48
نصب دستگاه	5		
نمای کلی دستگاه	8		
صفحه کلید	9		
روشن کردن دستگاه	10		
صفحه اصلی	11		
سیستم های جستجو	12		
سیستم اسکن زمینی سه بعدی	13		
سیستم برد بلند	15		
سیستم حالت آزاد	29		
سیستم عمق هوشمند	31		
سیستم لونیک	36		

## حقوق مالکیت

محصول گلد ویژن GV-3720 به صورت انحصاری توسط گروه تولیدی زمین سنجی زمین ژئوفیزیک طراحی و تولید شده است. تمامی نوآوری ها، سیستم ها، طرح ها و الگوریتم های محاسباتی موجود در این دستگاه انحصاری Geoground است و توسط حقوق اختصاصی محافظت می شود. هرگونه کپی برداری یا تقلید از دستگاه یا هر بخشی از آن یا فناوری های مورد استفاده در آن، بدون مجوز صریح از سوی شرکت، مشمول کلیه مسئولیت های قانونی برای این شخص یا نهاد خواهد بود.

Geoground هیچ مسئولیتی در قبال استفاده از محصولات خود بر خلاف قوانین کشوری که این دستگاه ها در آن استفاده می شود ندارد.

Geoground هیچ مسئولیتی در قبال هرگونه آسیب ناشی از سوء استفاده از دستگاه یا درک نادرست این دفترچه راهنمای کاربر ندارد.



## اندازه گیری

زمین ژئوفیزیک ژئوفیزیک

ایمیل (اطلاعات): [info@geo-ground.com](mailto:info@geo-ground.com)

ایمیل (فروش): [sales@geo-ground.com](mailto:sales@geo-ground.com)

وب سایت: [www.Geo-Ground.com](http://www.Geo-Ground.com)

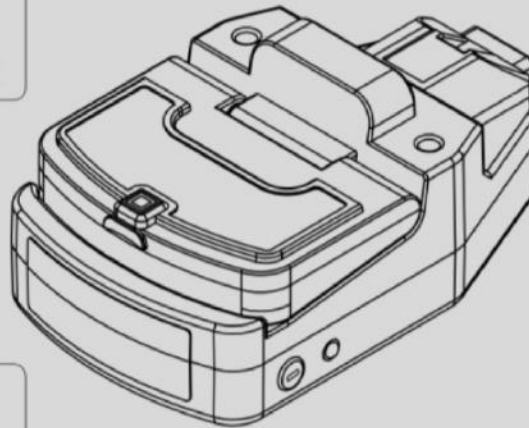


جستجو در آنتن ها



جدیدا

ظرف تقویت کننده سیگنال



واحد اصلی



دسته بی سیم



سنسور هوشمند

3

### هشدارهای مهم



#### هشدارهای مهم قبل از استفاده

1. بدون مطالعه این دفترچه راهنمای کاربر، دستگاه را نصب یا مونتاژ نکنید.
2. هیچ بخشی از دستگاه را نمی توان جدا کرد یا تعمیر کرد مگر توسط Geoground یا مراکز خدمات مجاز آن. هرگونه جداسازی دستگاه یا هر یک از قطعات آن توسط شخص یا نهادی که توسط Geoground مجاز نیست. برای لغو گارانتی دستگاه
3. هنگام استفاده از دستگاه مطمئن شوید که هیچ نوع فلزی وجود نداشته باشد.
4. دستگاه و اجزای آن را در دمای پایین یا بالا نگهداری نکنید
5. طولانی تر ترجیحاً از شارژر متفاوت با شارژر اصلی دستگاه استفاده نکنید (در صورت مفقود شدن شارژر اصلی می توانید یک شارژر اصلی دیگر برای دستگاه درخواست کنید).
6. لطفاً از دستگاه و تمامی لوازم جانبی آن در برابر آب، گرمای شدید و شرایط سخت محافظت کنید.
7. برای اینکه عمر باتری بیشتر دوام بیاورد سعی کنید حداقل یک بار در ماه باتری را شارژ کنید.

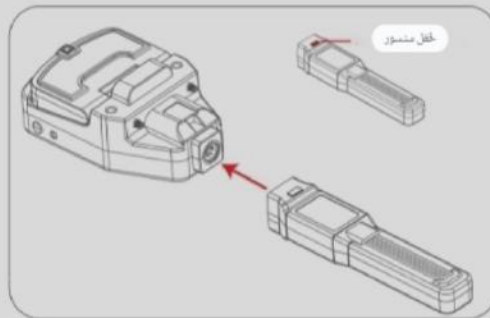
اول: سنسور هوشمند را به درستی در سوکت آن در واحد اصلی دستگاه

نصب کنید.

احتیاط:

دکمه قفل سنسور هوشمند باید در سمت بالای واحد اصلی

باشد.



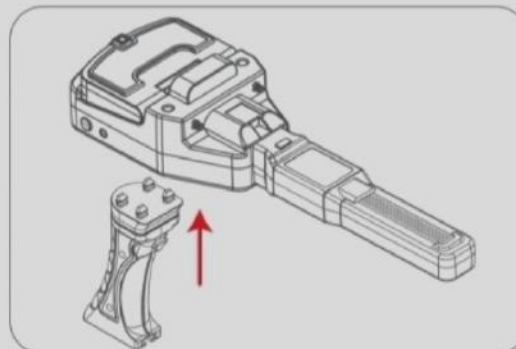
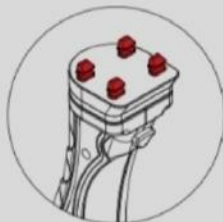
اگر سنسور هوشمند روی دستگاه نصب نشده باشد، پیام خطای سنسور بر روی صفحه نمایش سیستم نمایش داده می شود. سنسور هوشمند را به درستی نصب کنید و دستگاه را مجدداً راه اندازی کنید.



5

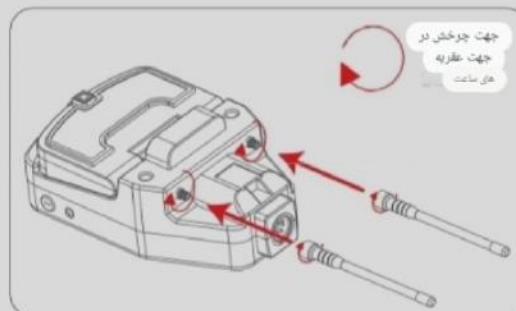
دوم: واحد دسته بی سیم را در سمت پایین دستگاه

نصب کنید.



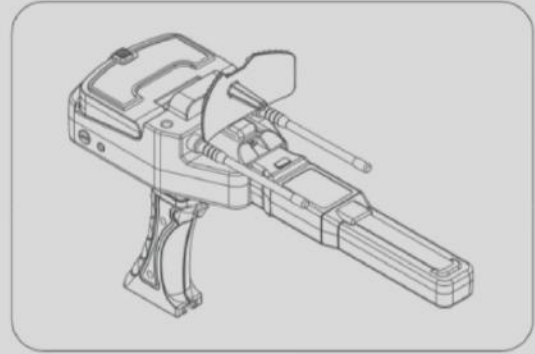
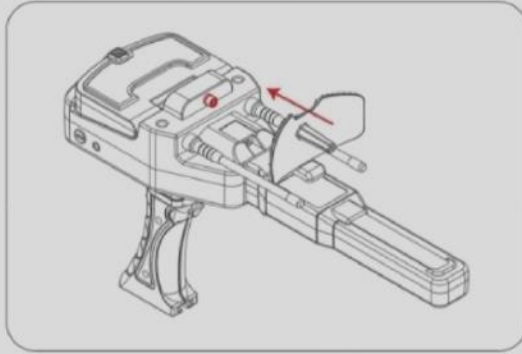
باید توجه داشته باشید که چهار میخ واقع در قسمت بالای دسته بی سیم را مستقیماً در شکاف های مربوطه در پایین واحد اصلی دستگاه به درستی وارد کنید.

سوم: آنتن های جستجو را همانطور که در کنار نشان داده شده است روی دستگاه نصب کنید. سپس آنتن ها را در جهت عقربه های ساعت بچرخانید تا در محل تعیین شده در واحد اصلی قرار گیرند.



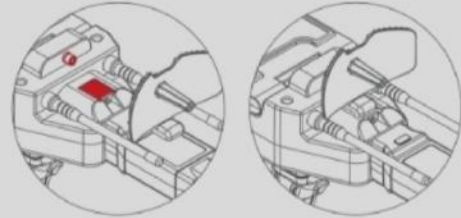
6

چهارم: ظرف تقویت کننده سیگنال را همانطور که در تصاویر زیر نشان داده شده است در موقعیت صحیح خود نصب کنید.



ظرف تقویت کننده سیگنال در دستگاه گلد ویژن افزودنی بسیار متمایز و قدرتمند برای دستگاه است، زیرا این ظرف به تقویت تمام سیگنال های گرفته شده توسط دستگاه کمک می کند، این به دستگاه کمک می کند تا اهداف فلزی را در منطقه جستجو بهتر شناسایی کند.

لطفاً مراقب باشید که دیش تقویت کننده سیگنال را همانطور که در کناره نشان داده شده است در محل صحیح قرار دهید.

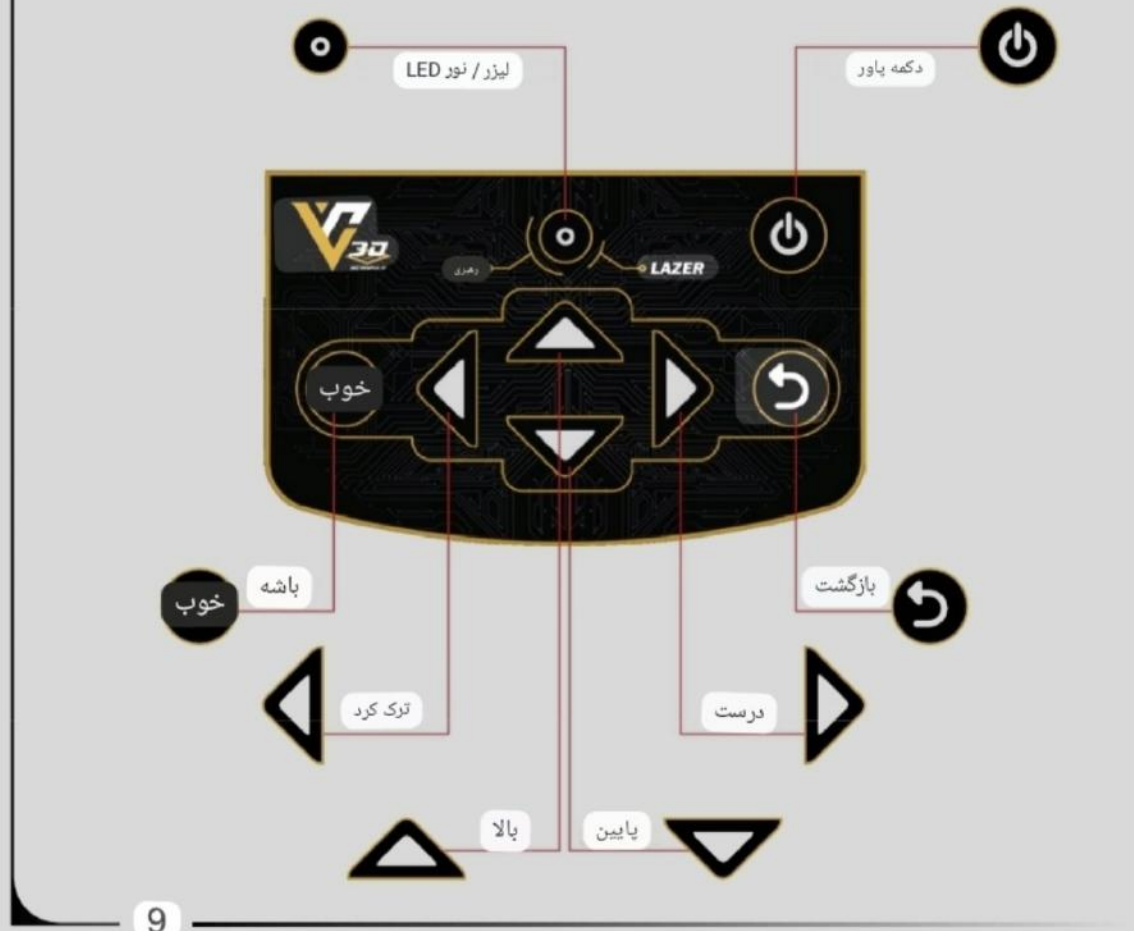


7

نمای کلی دستگاه



8



9

## روشن کردن دستگاه

پس از نصب دستگاه و قبل از شروع استفاده، مطمئن شوید که دستگاه و دسته بی سیم به شارژ متصل هستند تا زمانی که چراغ LED شارژ از قرمز به آبی تغییر کند. واحد صفحه را باز کنید و دکمه روشن/خاموش را فشار داده و نگه دارید. کمی صبر کنید تا دانلود کامل شود. ابتدا صفحه اسپلش را مشاهده خواهید کرد.



اکیذاً توصیه می کنیم هنگام کار با دستگاه برای اولین بار دستگاه در حالت صاف و افقی قرار گیرد.



صفحه اصلی

1: وضعیت ساعت، که می تواند از تنظیمات دستگاه تنظیم شود.

2: وضعیت لیزر، که با فشار دادن و نگه داشتن دکمه لیزر روی صفحه کلید روشن می شود، همچنین در هنگام جستجو از طریق سیستم "Bionic" لیزر به طور

خودکار فعال می شود.

3: وضعیت نور LED، که می تواند با فشار دادن دکمه LED روشن یا خاموش شود.

4: وضعیت کلی صدا که در تنظیمات دستگاه قابل کنترل است.

5: نشانگر زبان: نماد زبان مورد استفاده در دستگاه در اینجا نشان داده می شود،

زیرا رابط کاربری برنامه دستگاه به هشت زبان بین المللی ارائه می شود که می

توانیم آنها را از تنظیمات دستگاه نیز تغییر دهیم.

6: وضعیت باتری، که سطح شارژ فعلی باتری دستگاه را نشان می دهد.

## سیستم های جستجو

دستگاه Gold Vision GV-3720 شرکت Geoground شامل 6 سیستم جستجوی

مختلف و متنوع است که در زیر لیست شده است:

1. سیستم اسکن زمینی سه بعدی

2. سیستم برد بلند

3. سیستم حالت آزاد

4. سیستم Ionic

5. سیستم بیونیک

6. سیستم عمق هوشمند

پس از روشن کردن دستگاه و

پرش از صفحه راه اندازی،

صفحه سیستم "3D Ground Scan"

همانطور که در کناره نشان داده شده

است روی صفحه نمایش داده می

شود.

می توانید با استفاده از دکمه های

جهت دار راست/چپ روی صفحه

کلید به سیستم بعدی بروید.



سه بعدی

## سیستم اسکن زمینی سه بعدی

این سیستم با فناوری داخلی اسکن زمین از طریق سنسور هوشمندی کار می کند که برای اندازه گیری تغییرات میدان های مغناطیسی ناشی از اهداف فلزی یا حفره های زیرزمینی استفاده می شود.

برای شروع کار بر روی برنامه، لطفاً دفترچه راهنمای کاربر پیوست شده با این راهنما را در داخل کیف دستگاه مطالعه کنید.

نتایج جستجوی این سیستم در اپلیکیشن انحصاری و اختصاصی GEOGROUND 3D ANALYZER نمایش داده می شود که کاربر می تواند آن را بر روی هر گوشی هوشمند یا تبلت اندرویدی پشتیبانی شده نصب کند.



Geoground این نرم افزار را توسعه داده و برنامه ریزی کرده است که ابزارهای بصری متعددی را برای تجزیه و تحلیل ترسیم سه بعدی و تعیین نوع، شکل، اندازه و عمق هر هدف احتمالی در منطقه اسکن شده به صورت بصری در اختیار کاربر قرار می دهد.

13

## سیستم اسکن زمینی سه بعدی

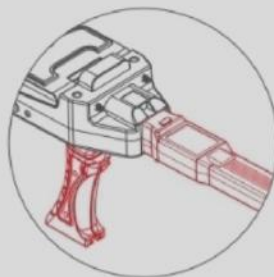
برای انجام جستجو با این سیستم، کاربر باید دسته بی سیم و

سنسور هوشمند را نصب کرده و آن را متصل کند

برنامه GEOGROUND 3D ANALYZER به دستگاه. همچنین

لازم به ذکر است که قابلیت چرخش دستگاه را با استفاده از دکمه قفل

روی دسته قفل کنید.



پس از اتصال برنامه به دستگاه، متوجه خواهیم شد که صفحه سیستم به طور خودکار بر روی دستگاه باز می شود. این صفحه فقط یک صفحه هشدار است. سپس به اپلیکیشن می رویم و طبق راهنمای کاربری سریع که در کیف دستگاه ضمیمه شده است، روند جستجو را در آنجا ادامه می دهیم.



14





## سیستم برد بلند

چرخش دستگاه حول ویژگی دسته الکترونیکی برای تطبیق کاربردهای مختلف برای همه سیستم‌های دستگاه ایجاد شده است.

در سیستم "Long-Range"، هنگامی که دستگاه فرکانس اهداف بالقوه را تشخیص می‌دهد، در اطراف دسته الکترونیکی به سمت هدف

تعیین شده می‌چرخد.

دسته بی سیم، آنتن‌ها، حسگر هوشمند و ظرف تقویت کننده سیگنال را در دستگاه نصب کنید و مطمئن شوید که قفل دسته بی سیم را باز کرده اید.

اول: انتخاب سیستم:

Long Range system را از منوی اصلی انتخاب

کرده و OK را فشار دهید تا وارد سیستم

شوید. صفحه سیستم که شامل تنظیمات

سیستم است، همانطور که در کنار نشان

داده شده است، به ما نشان داده می‌شود.

کاربر باید تمام تنظیمات را بر اساس منطقه

جستجو و هدف تنظیم کند تا نتیجه

اسکن بهتری داشته باشد.



از اینجا می‌توانید نوع «خاک»، نوع «هدف»، حداکثر «فاصله» و حداکثر «عمق» را با استفاده از این تنظیمات تنظیم کنید.

از فلش‌های بالا/پایین برای جابجایی بین برگه‌ها استفاده کنید.



15

## سیستم برد بلند

1. هدف

در این قسمت کاربر باید نوع هدف مورد نظر خود را در منطقه

اطراف انتخاب کند.

انتخاب هدف صحیح باعث می‌شود دستگاه فقط بر روی آن هدف انتخابی تمرکز

کند و جستجو را بر اساس تنظیمات انتخاب شده در این سیستم انجام دهد.

دستگاه Gold Vision برای جستجوی 11 نوع مختلف هدف طراحی شده است.

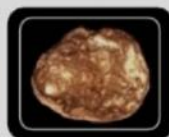
این انواع هدف عبارتند از:



برنز



حفره‌ها



فلز مس



الماس



سنگ‌های قیمتی



سنگ معدن طلا



گنجینه

های طلا



رگه‌های طلا



اهن



پلاتین



نقره

برای تغییر نوع هدفی که می‌خواهید جستجوی خود را روی آن متمرکز کنید، از کلیدهای جهت‌نمای چپ/راست روی صفحه کلید دستگاه استفاده کنید.

آگهی

## 2. خاک

در این قسمت کاربر باید قبل از انجام تنظیمات و شروع فرآیند جستجو، نوع خاک منطقه مورد نظر را انتخاب کند.



دستگاه گلد ویژن برای کار در هفت نوع مختلف خاک طراحی شده است. انواع

خاک به شرح زیر است:



مواد معدنی بالا



مواد معدنی کم



طبیعی



راکی



شن



سنگی



خیس

17

## 3. فاصله

تشخیص دارد.

دستگاه گلد ویژن تا فاصله 3000 متری از محل دستگاه قابلیت

از این قسمت کاربر می تواند تمامی اهداف ممکن را در محدوده ای که تعریف می کند (از 1 متر تا حداکثر 3000 متر) جستجو کند. برای تغییر فاصله دلخواه از فلش های چپ/راست روی صفحه کلید استفاده کنید.



با فشار طولانی کلیدهای چپ/راست، مقادیر سریعتر تغییر می کنند.

18

## 4. عمق

دستگاه گلد ویژن توانایی شناسایی اهداف تا عمق 40 متری زیر زمین را دارد و این قابلیت کاربر را قادر می‌سازد تا تمامی اهداف ممکن را تا این عمق جستجو کند. برای تغییر عمق مورد نظر از کلیدهای چپ/راست روی صفحه کلید استفاده کنید.



## 05. جستجو کنید

پس از انتخاب تنظیمات مورد نظر، با استفاده از کلید Down به قسمت جستجو بروید. در این صفحه می‌توانید تمام تنظیماتی را که قبلاً در قسمت‌های قبلی انتخاب کرده‌اید مشاهده کنید.

با فشردن کلید OK روی صفحه کلید صفحه جستجو نمایش داده می‌شود. برای توضیح جزئیات صفحه جستجو به صفحات زیر ادامه دهید.

خوب

19

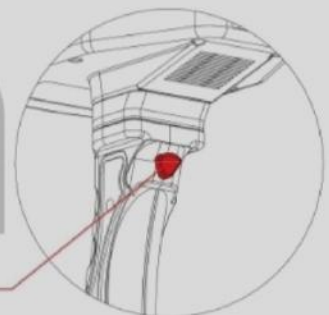
## تنظیم

پس از انجام تنظیمات اولیه، و ورود به صفحه جستجو، مانند تصویر زیر، پنجره هشدار برای ما ظاهر می‌شود. دکمه OK را روی صفحه کلید یا دکمه Start در بالای دسته بی‌سیم را فشار دهید تا کالیبراسیون شروع شود و وارد صفحه جستجو شوید.



توجه: برای تنظیم مجدد کالیبراسیون، دکمه شروع روی دسته را فشار دهید و 5 ثانیه صبر کنید تا فرآیند تنظیم مجدد کامل شود. سعی کنید همیشه دستگاه را در حالت افقی نگه دارید

دکمه شروع



20

توضیحات صفحه جستجو

پس از انجام تنظیمات اولیه و رد شدن از هشدار قبلی، صفحه

جستجو ظاهر می شود.

توضیحات صفحه نمایش:

صفحه جستجو: این صفحه در کادر بزرگ روند جستجوی جاری

را طبق تنظیمات انتخاب شده قبلی به ما نشان می دهد.

نشانگر تعادل: این نشانگر تعادل دستگاه را نسبت به جهت

افق نشان می دهد. برای گرفتن نتیجه بهتر در هنگام جستجو،

این نشانگر (خط قرمز) باید روی خط سبز وسط باشد.

Selected Target: در این کادر، نوع هدف را که قبلاً در تنظیمات

سیستم انتخاب شده بود نمایش می دهد.

صفحه جستجو

شاخص تعادل

هدف انتخاب شده



تعادل دستگاه

در سیستم Long-range، دستگاه به دنبال اهدافی است که کاربر در آن قرار دارند

از قبل، پس از تعیین تنظیمات صحیح در سیستم، انتخاب می کند.

به قسمتی که می خواهید جستجو کنید بروید و دستگاه را در حالت

افقی صاف و بدون کج شدن به طرفی نگه دارید، در اینجا کاربر می

تواند با استفاده از نشانگر تعادل روی صفحه، تعادل دستگاه را

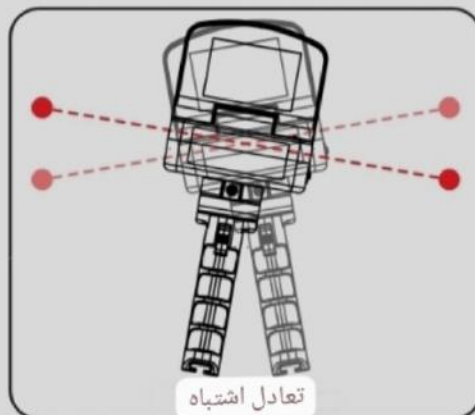
کالیبره کند. دقت کنید که نشانگر تعادل دستگاه (خط قرمز) روی

علامت سبز رنگ وسط نشانگر باشد.

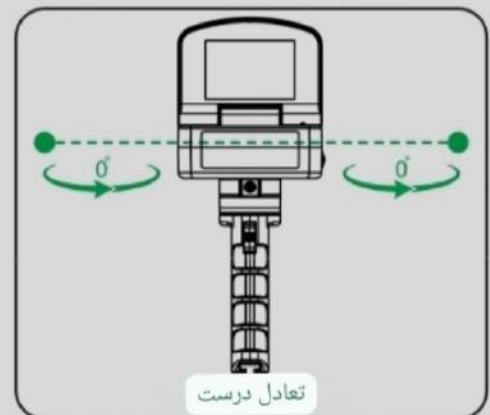
همچنین باید توجه داشته باشید که این کار نیاز به تمرکز زیادی دارد

(مثلاً اگر خسته هستید سعی کنید کمی استراحت کنید و سپس روند

کالیبراسیون را ادامه دهید) تا نتیجه بهتر و دقیق تری به دست آورید.



تعادل اشتباه

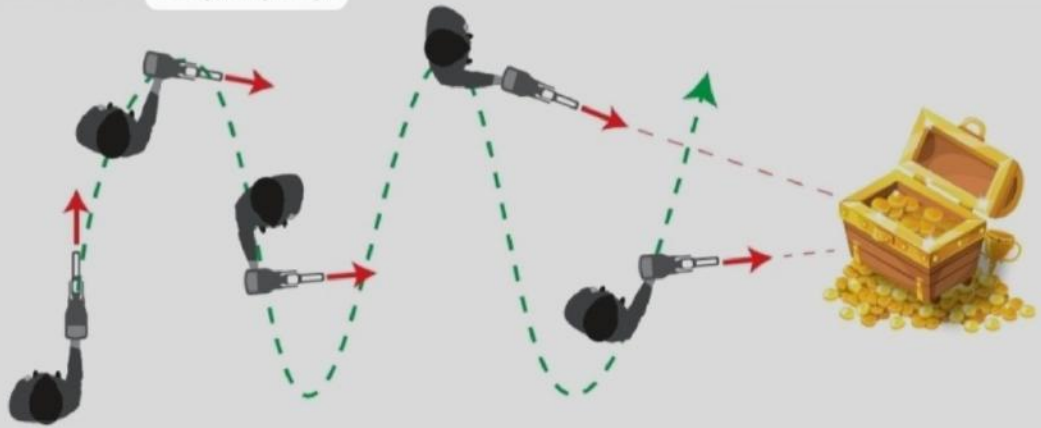


تعادل درست

## روش جستجو

1: روش جستجو بر اساس مسیر زیگزاگ اگر دستگاه نمی چرخد: در مورد جستجوی اولیه یا عادی، یعنی زمانی که هیچ هدف یا سیگنالی توسط دستگاه در منطقه جستجوی فعلی دریافت نشده است، همیشه باید پیشروی کنیم. با توجه به مسیر زیگزاگ، برای اینکه دستگاه بتواند هر چه بیشتر سیگنالها را در تمام جهات اطراف آن

گرفته و آنالیز کند.



ما همیشه توصیه می کنیم از ناحیه شمالی منطقه جستجوی هدف شروع کنید. تا زمانی که دستگاه شروع به چرخش در محور خود کند. سپس کاربر باید روش تعیین منطقه مورد نظر را که در بند 2 توضیح داده خواهد شد، دنبال کند.

23

## سیستم برد بلند.

2: تعیین منطقه هدف در صورتی که دستگاه بچرخد:

فرض کنید اکنون در منطقه جستجوی مشخص شده توسط مسیر پیچ در پیچ (زیگزاگ) پیشروی می کنیم و در نقطه ای از این مسیر، دستگاه شروع به چرخش حول محور خود به سمت راست یا به سمت راست می کند. ترک کرد.

سپس کاربر در اینجا باید همیشه مطابق جهت چرخش دستگاه پیشروی کند و سپس متوجه خواهیم شد که دستگاه ما را به نقطه یا جهت خاصی

هدایت می کند.

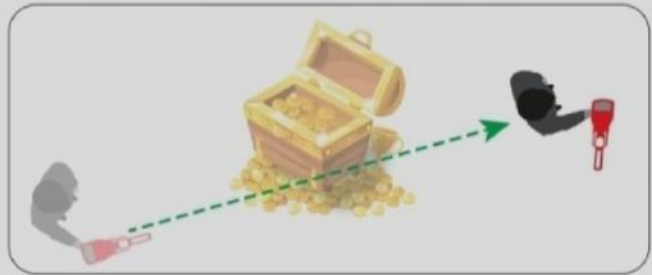


24

ما همچنان جهت چرخش  
دستگاه را دنبال می کنیم،  
تا زمانی که دستگاه  
شروع به چرخش حول محور  
خود برای بیش از 90

درجه کند.

سپس این نقطه را مشخص می کنیم.

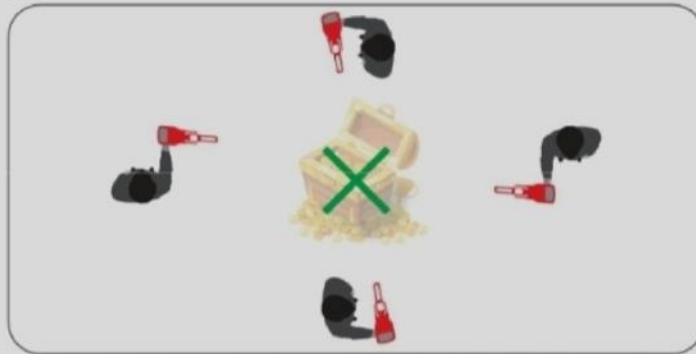


در جهت مخالف برمی گردیم و به آرامی تا زمانی که دستگاه دوباره بیش از 90 درجه حول محور خود بچرخد، در این نقطه نیز علامت می گذاریم. این فرآیند

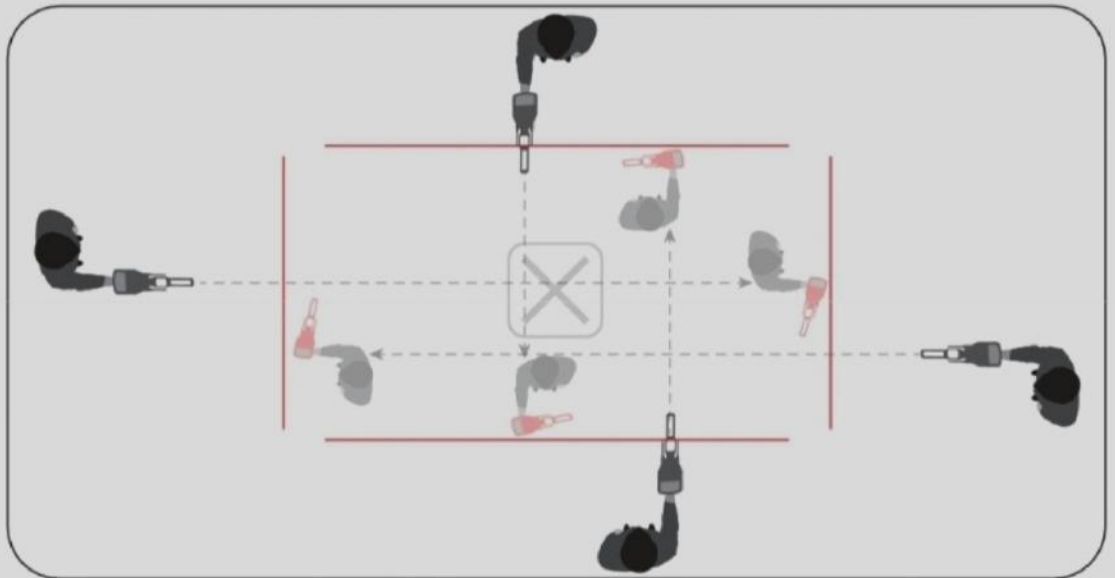
را از جهات مختلف منطقه جستجو تکرار می کنیم و هر نقطه ای را که دستگاه می چرخد علامت گذاری می کنیم. متوجه خواهیم شد که شروع به

تشکیل یک طرح کلی از ناحیه مورد نظر کرده است.

متوجه خواهیم شد که دستگاه همیشه به سمت یک نقطه یا منطقه خاص می چرخد.



25



از قسمت ترسیم شده (منطقه مشخص شده) کمی فاصله می گیریم و از سمت شمال به سمت آن حرکت می کنیم و در هر نقطه ای که دستگاه

بیش از 90 درجه می چرخد یک خط عرضی جدید می کشیم.

این فرآیند را از چهار طرف ناحیه مورد نظر تکرار می کنیم. خواهیم دید که

شکل مربع یا مستطیل برای این ناحیه شروع به شکل گیری کرده است.

فرض کنید این منطقه (X) است. ما مرحله بعدی (فرآیند تأیید منطقه مورد نظر) را

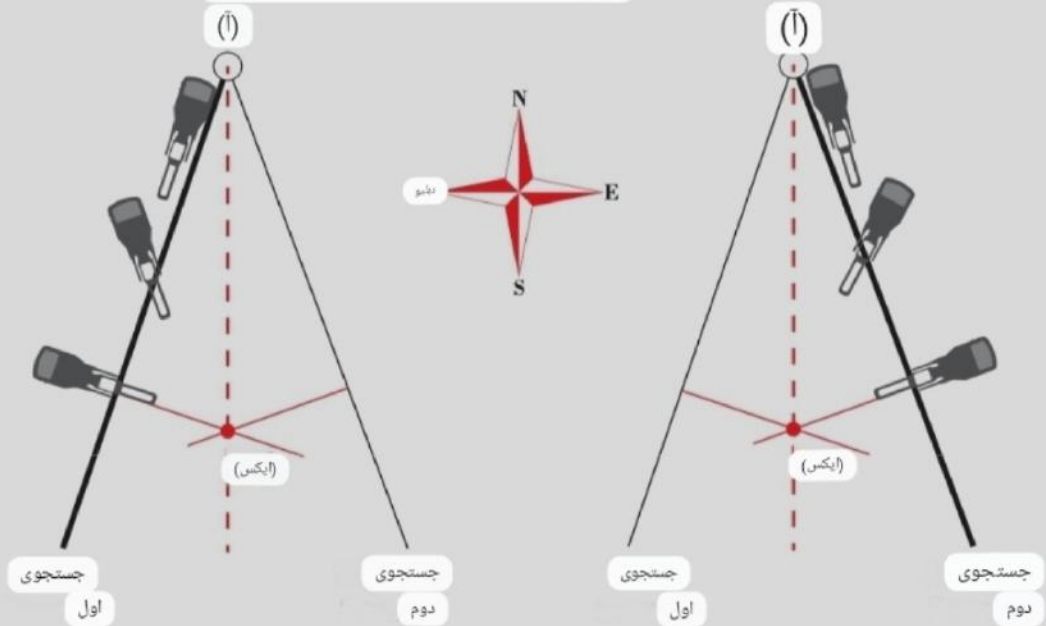
دنبال می کنیم تا مطمئن شویم و منطقه هدف را با دقت بیشتری محدود کنیم.

26

3: روند بررسی منطقه مورد نظر: از

منطقه (X) چند متری به سمت شمال حرکت می کنیم و یک نقطه جدید (A) تعریف می کنیم و سپس از سمت راست و چپ این نقطه به سمت منطقه پیش می رویم. (ایکس). اگر جهت چرخش دستگاه در هر دو حالت به سمت ناحیه (X) باشد، به این معنی است که ناحیه

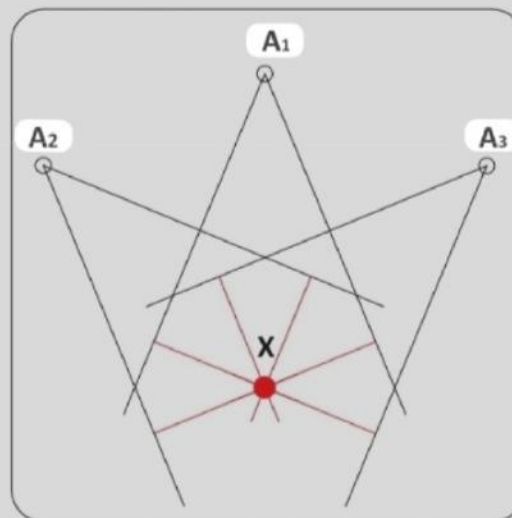
(X) منطقه ممکن برای حضور هدف است.



27

به منظور محدود کردن صحیح ناحیه هدف، فرآیند ذکر شده قبلی را در بیش از یک جهت مختلف برای منطقه هدف بالقوه (X)

تکرار می کنیم.



ما همیشه توصیه می کنیم در حین تحقیق در مورد این وضعیت، تا حد امکان آهسته پیش برویم.

## سیستم حالت آزاد



سیستم حالت آزاد در دستگاه Gold Vision مشابه اصل عملکرد و فناوری

موجود در سیستم اسکن طولانی مدت است. با این حال، در

این سیستم می‌توانیم مقدار دقیقی برای فرکانس‌های جستجوی مورد

نیاز، برای مطابقت با نوع خاصی از فلزی که می‌خواهیم جستجو

کنیم، تعیین کنیم تا دقت بیشتری در جستجوی مواد معدنی خاص

یا اهداف خاص به دست آوریم.

دسته، آنتن، سنسور هوشمند و ظرف تقویت کننده سیگنال را در دستگاه

نصب کنید. با نیاز به باز کردن قفل بی‌سیم، قفل را کنترل کنید.

سیستم حالت آزاد را از منوی اصلی

انتخاب کنید و کلید OK را

فشار دهید تا وارد شوید. در اینجا می‌توانیم

به جای انتخاب نوع هدف از لیست

خودکار مانند یک سیستم

دوربرد، مقدار فرکانس مورد نظر خود را

دقیقا سفارشی کنیم.



تنظیمات باقیمانده (مانند نوع خاک، حداکثر فاصله و عمق هدف مورد

نظر) را مانند سیستم دوربرد تکمیل می‌کنیم و با توجه به مسیر

زیگزاگی که در سیستم دوربرد نیز ذکر شده است جستجو را آغاز می‌کنیم.

29

## سیستم حالت آزاد

نحوه جستجو و تنظیم تنظیمات در سیستم حالت آزاد مانند

سیستم دوربرد است به جز گزینه انتخاب فرکانس. در اینجا

در سیستم حالت آزاد، کاربر می‌تواند مقدار فرکانس مورد نظر

خود را بسیار دقیق سفارشی کند، یعنی کاربر باید به جای

انتخاب نوع هدف از لیست خودکار در طولانی، فرکانس مورد نظر

خود را از گزینه Frequency انتخاب کند. سیستم برد



تنظیمات سیستم حالت رایگان



صفحه جستجو

از تنظیمات سیستم علاوه بر تنظیم فرکانس، می‌توانیم

نوع خاک، حداکثر فاصله و حداکثر عمق هدف مورد نظر را نیز

تعیین کنیم.

از فلش‌های بالا/پایین برای جابجایی بین برگه‌های سیستم استفاده کنید.



30





## سیستم عمق هوشمند

Geoground پس از مدت ها تحقیق و با استفاده از الگوریتم های بسیار هوشمند، توانست سیستم جدید Smart Depth را برنامه ریزی و راه اندازی کند. این سیستم قادر است عمق تقریبی یک هدف مدفون را با

دقت بسیار عالی محاسبه کند.

سیستم عمق هوشمند در دستگاه

گلد ویژن یک سیستم

منحصر به فرد است که از

طریق آن کاربر می تواند

عمق اهداف مدفون شده در زیر

زمین را به طور دقیق محاسبه

یا تخمین بزند. این کار

با استفاده از روش خاصی

انجام می شود که شامل حرکت

کاربر از "محل هدف تقریبی"،



در دو جهت مختلف و انتظار برای حرکت بیش از 70 درجه آنتن در هر بار است، سپس دستگاه پتانسیل را تخمین می زند.

مقدار عمق هدف بر اساس آن.

31

## سیستم عمق هوشمند

پس از تکمیل جستجو با استفاده از سیستم های قبلی (Long-Range و

Free Mode) شکل ناحیه ترسیم شده قبلی خود را علامت گذاری و مشخص می

کنیم. سپس نقطه مرکزی ناحیه مورد نظر انتخاب شده را مشخص می کنیم،

یعنی این نقطه وسط ناحیه مورد نظر باشد.

ما قصد داریم از این سیستم برای محاسبه عمق تقریبی هدف در زیر این

نقطه استفاده کنیم.

دستگیره، آنتن و سنسور هوشمند را در دستگاه نصب کنید و

فراموش نکنید که قفل دسته بی سیم را باز کنید.

توجه: اگر سنسور هوشمند روی دستگاه نصب نشده باشد،

پیام خطای سنسور روی صفحه نمایش داده می شود. سنسور هوشمند

را به درستی نصب کنید و جستجو را کامل کنید.

اول: پس از ورود به سیستم

صفحه، پیامی ظاهر می شود که از

شما می خواهد بالای نقطه مرکزی هدف

بایستید، ما بالای نقطه مرکزی

هدف می ایستیم و دکمه Start را

روی دسته فشار می دهیم. صبر می

کنیم تا بارگیری کامل شود و

مطمئن می شویم که دستگاه به درستی

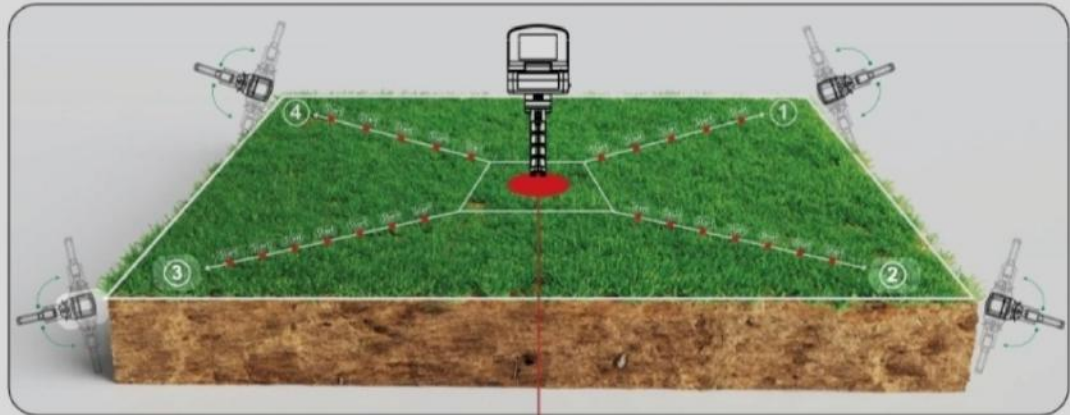
متعادل است، یعنی در حالت صاف

و افقی بدون کج شدن به هیچ طرف.



32

دوم: پیامی ظاهر می شود که نشان می دهد باید در مسیر اول حرکت کنیم. به سمت گوشه مسیر اول شروع به حرکت به جلو می کنیم و با هر قدم جلو رفتن، باید دکمه Start را روی دسته فشار دهیم. در گوشه صفحه متوجه تعداد قدم هایی که برداشته ایم و جهت مسیری که در حال طی شدن هستیم خواهیم بود. هر مسیری که طی می کنیم زمانی به پایان می رسد که دستگاه شروع به چرخیدن به چپ یا راست در محور خود می کند.



نقطه شروع (نقطه مرکزی هدف)

کاربر باید توجه داشته باشد که مسیرهای حرکت همیشه در جهت عقربه های ساعت باشد، به این معنی که همانطور که در شکل نشان داده شده است از جهت شماره 1 سپس 2 سپس 3 شروع می کنیم و به آخرین جهت 4 خاتمه می دهیم.



سیستم عمق هوشمند

سوم: هنگامی که دستگاه در حال چرخش جهت خود است، پیامی برای ما ظاهر می شود مبنی بر اینکه باید به نقطه هدف مرکزی برگردیم. به نقطه مرکزی هدف برمی گردیم و دکمه Start را روی دسته فشار می دهیم تا مسیر دوم شروع شود. مراحل ذکر شده قبلی را در مسیر دوم دنبال می کنیم و در ادامه مسیر سوم و در نهایت راه چهارم را دنبال می کنیم.



توجه: هنگام پیشروی در هر یک از مسیرهای قبلی، همیشه باید به یاد داشته باشیم که با هر قدمی که در مسیر مشخص شده برمی داریم، دکمه Start را روی دسته بی سیم یک بار فشار دهیم.



پس از تکمیل چهار مسیر، پیامی ظاهر می شود که نشان می دهد همه مسیرها را با موفقیت انجام داده ایم و اکنون می توانیم عمق تقریبی مدفون را بدانیم.

هدف.



دکمه شروع یا دکمه OK را از روی صفحه کلید فشار می دهیم و بعد از چند ثانیه دستگاه شروع به محاسبه عمق هدف مدفون کرده و نتیجه عمق تقریبی هدف را در پایین

صفحه نمایش می دهد. در تصویر زیر



توجه: عمق محاسبه شده در سیستم عمق هوشمند یک عمق تقریبی و تخمینی است.

همچنین به اهمیت بالانس کردن دستگاه پس از اتمام هر مسیری که طی می کنیم اشاره می کنیم تا نتیجه بهتری برای عمق هدف به دست آوریم.

## سیستم لونیک



### سیستم یونی

سیستم جستجوی Ionic بر اساس یک فناوری کاملاً جدید توسعه یافته است.

که اولین در نوع خود در فلزیاب است و نشان دهنده پیشرفت

بزرگی نسبت به سیستم سنتی قبلی است. فناوری

جدید امکان تشخیص دقیق تر میدان های یونی ناشی از اهداف فلزی

مدفون در زیر زمین را فراهم می کند و از دریافت و پردازش

دقیق سیگنال در دستگاه اطمینان می دهد.



میدان های یونی متصاعد شده از اهداف بالقوه با استفاده از سنسور هوشمند

شناسایی می شوند، یک کاوشگر هدف خاص با فناوری جدید طراحی

شده برای تشخیص دقیق میدان های یونی، کاوشگر نصب شده در پورت

ویژه در سمت جلوی واحد اصلی دستگاه.

هنگام انتخاب سیستم یونی در دستگاه، دستگاه نوارهای دو پیشرفت را در صفحه جستجو به ما نشان می دهد.

نوار اول در بالا قدرت سیگنال دریافتی از یک هدف فلزی مانند طلا یا آهن را منعکس می کند و نوار دوم در پایین قدرت سیگنال ناشی از یک فضای خالی زیرزمینی مانند یک تونل، گور یا شکاف را به ما نشان می دهد. دسته و سنسور را با نیاز به قفل کردن قفل دسته بی سیم

در پورت های آن نصب کنید.



پس از ورود به صفحه سیستم یونی، کاربر باید برای کالیبره کردن سنسور، دکمه Start را در خارج از ناحیه جستجو در جهت مخالفی

که می خواهیم جستجو کنیم، فشار دهد.

سپس دستگاه را به آرامی با همان سرعت بالا و پایین می بریم در

حالی که دستگاه را کمی به سمت سطح زمین کج می کنیم.

37

وضعیت نوار پیشرفت و درصد روی صفحه با توجه به نزدیکی و قدرت سیگنال گرفته شده به هدف تغییر می

کند، خواه هدف یونی باشد یا شکاف (فضا).

اگر سیگنالی نزدیک به هدف وجود داشته باشد، نوار پیشرفت هدف درصد سیگنال گرفته شده از هدف یونی را روی صفحه نمایش می دهد.



شاخص درصد هدف

اگر سیگنالی وجود داشته باشد که حفره یا خالی است، نوار پیشرفت شکاف درصد سیگنال گرفته شده از حفره مجاور را روی صفحه

نمایش می دهد.



شاخص درصد حفره

برای اطمینان از صحت سیگنال، سیستم را با فشار دادن و نگه داشتن دکمه Start یک بار تنظیم مجدد می کنیم، اما در جهتی متفاوت از جهتی که اولین بار از آن سیگنال گرفته شده است. این مرحله را بیش از یک بار و در جهات مختلف تکرار می کنیم، بنابراین اگر همان سیگنال همچنان با همان مقادیر ظاهر می شود، به این معنی است که سیگنال دریافت شده توسط دستگاه صحیح است.



## سیستم بیونیک

سیستم Bionic به روشی مشابه سیستم یونی کار می کند، اما با این تفاوت که در اینجا سیگنال های یونی از یک جسم فلزی خاص، به عنوان مثال از یک سکه طلا گرفته می شود، سپس جستجو به سمت گرفتن سیگنال هایی شبیه به اجسام فلزی مدفون در زیر زمین هدایت می

شود. در محدوده اطراف



در سیستم جستجوی یونی قبلی، جستجو تصادفی و رایگان است، اما در سیستم بیونیک، جستجو بر اساس یک نوع هدف خاص بر اساس سیگنال های از پیش تعریف شده انجام می شود.

39

## سیستم بیونیک

نحوه استفاده:

دسته و سنسور را در سوکت آن در دستگاه

نصب کنید و به قفل دسته بی

سیم توجه کنید.

سر حسگر هوشمند را به سمت هدف فلزی از نوع فلزی

که می خواهید پیدا کنید، بگیرید و سپس دکمه

Start را روی دسته فشار دهید.



دکمه شروع

دستگاه را به آرامی در همه جهات حرکت دهید و منتظر نتایج در صفحه سیستم

باشید. این روند را دوباره تکرار کنید تا نتایج بهتری بگیرید.

هنگامی که این سیستم روشن می شود، متوجه می شویم که نور لیزر به

طور خودکار شروع به کار کرده است و این به گرفتن دقیق سیگنال

های نوع هدف مورد نظر کمک می کند.



نکته: اگر بخواهیم هدف جدید دیگری را جستجو کنیم، فقط

دستگاه و نور لیزر را به سمت این هدف جدید هدایت می کنیم و دکمه

Start را فشار می دهیم و دوباره روند قبلی را تکرار می کنیم.

40

در صورت وجود، سیگنالی نزدیک به محل جستجو یا سیگنالی مشابه سیگنال گرفته شده توسط فلزی که سیگنال آن را قبلا دریافت کرده بودیم (سیگنال نمونه). یک دایره متحرک قرمز رنگ همراه با هشدار صوتی (تن صوتی) روی نشانگر ظاهر می شود که نشان می دهد دستگاه شروع به دریافت سیگنال ها کرده و هدف مورد نظر را پیدا کرده است.



نشانگر سیستم بیونیک در صورت گرفتن هدف



فرآیند جستجو • سیستم بیونیک

هنگامی که هیچ سیگنالی برای دریافت توسط دستگاه وجود ندارد، فقط یک دایره متحرک سبز رنگ روی نشانگر ظاهر می شود و بدون اینکه دستگاه هیچ صدای همراهی تولید کند.

برای اطمینان از صحت سیگنال؛ کاربر باید به اولین هدف فلزی برگردد و دوباره این روند را تکرار کند.

41

### تنظیمات

هنگامی که برای اولین بار دستگاه را روشن می کنید، صفحه تنظیمات زبان ظاهر می شود. می توانیم زبان مورد نظر خود را انتخاب کرده و OK را فشار دهیم و پس از آن صفحه اصلی دستگاه Gold Vision ظاهر می شود.

می توانیم از منوی اصلی به تنظیمات دستگاه دسترسی داشته باشیم.

برای ورود به هر بخش از تنظیمات، تنظیمات مورد نیاز را انتخاب کرده و دکمه را فشار می دهیم دکمه OK روی صفحه کلید دستگاه.

اطلاعات بخش تنظیمات دستگاه عبارتند از: زمان - نمایش - صدا - زبان -



زمان:

می توانیم از این قسمت برای تنظیم ساعت ساعت دستگاه استفاده کنیم. برای تغییر زمان، دکمه OK را روی صفحه کلید یک بار فشار دهید تا به بخش زمان بروید، سپس عدد ساعت به رنگ قرمز تغییر می کند، از کلیدهای بالا و پایین برای تغییر ساعت استفاده کنید. برای رفتن به صفحه دقیقه کلید سمت راست را فشار دهید و از کلیدهای بالا و پایین برای تنظیم مقدار دقیقه استفاده کنید.

42

## نمایش دادن:

در این قسمت از تنظیمات دستگاه می توانید تنظیمات مربوط به صفحه نمایش مانند حالت خواب، روشنایی صفحه و نور LED سنسور هوشمند را مشاهده کنید.



## 1. حالت خواب:

با استفاده از این گزینه، صفحه دستگاه به حالت خواب می رود و در صورت عدم استفاده از دستگاه برای یک دقیقه خاموش می شود، برای روشن کردن مجدد صفحه، کلیدی را روی صفحه کلید فشار دهید. برای روشن یا خاموش کردن گزینه Sleep Mode، کلیدهای چپ/راست را روی صفحه کلید فشار می دهیم.



## 2. روشنایی:

از این گزینه برای تنظیم سطح روشنایی صفحه استفاده کنید. می توانید مقدار روشنایی صفحه دستگاه را با استفاده از کلیدهای چپ/راست کم یا زیاد کنید.

43

## تنظیمات

## 3. حسگر LED:

با روشن کردن این گزینه، نشانگر نور LED سنسور هوشمند در حین جستجو روشن می شود، زیرا کاربر می تواند نتایج جستجو و تجسم سیستم های چند دستگاه را از طریق تغییر رنگ نور LED

حسگر مشاهده کند.

جراغ قرمز نشان دهنده وجود فلزات در انواع مختلف است.

رنگ آبی مربوط به وجود حفره ها یا حفره ها در ناحیه جستجو است.

رنگ سبز نشان دهنده وضعیت عادی جستجو (زمین عادی) است.



## صدا:

در این قسمت کاربر می تواند میزان صداهای مختلف تولید شده توسط دستگاه مانند صدای کلی دستگاه، صدای کلیک صفحه کلید و صدای صادر شده در حین اسکن را کنترل کند.



زبان:

رابط کاربری دستگاه به هشت

زبان در دسترس است:

انگلیسی آلمانی -  
اسپانیایی-فرانسوی  
عربی - فارسی  
- ایتالیایی -  
- روسی



بعد از ورود به قسمت تنظیمات زبان با استفاده از فلش های چپ/راست صفحه کلید می توانیم زبان دستگاه را تغییر دهیم.

اطلاعات:



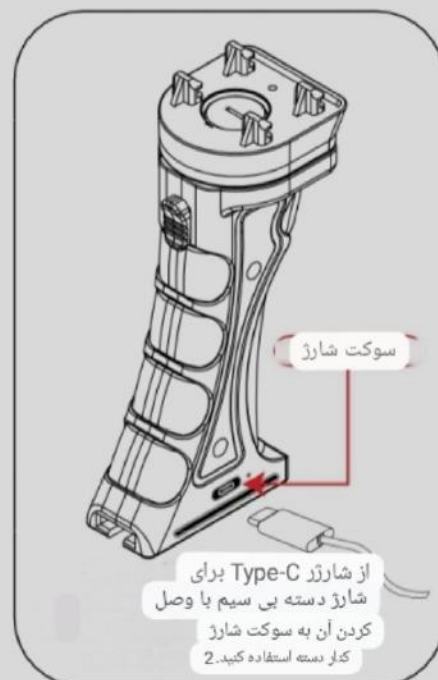
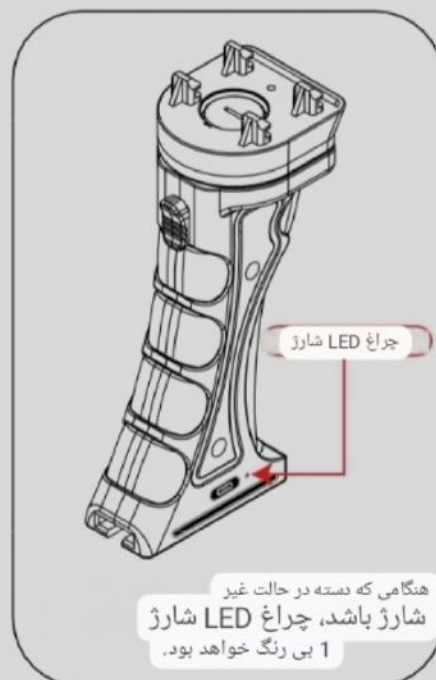
در این بخش کاربر می تواند اطلاعات کامل دستگاه را مشاهده کند (مقادیر این صفحه قابل تغییر نیست).

پس از اتمام تنظیمات، می توانیم با کلیک روی دکمه «بازگشت» روی صفحه کلید به منوی اصلی بازگردیم.

45

## شارژ دسته بی سیم

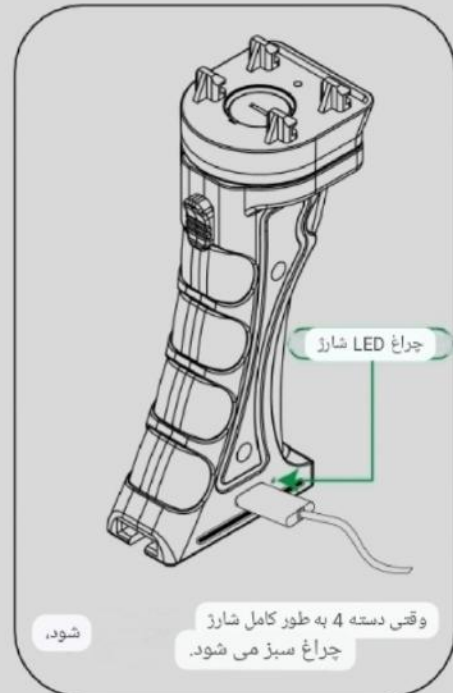
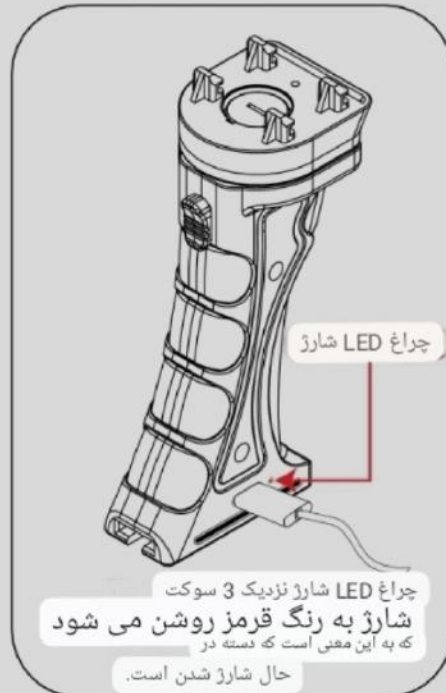
این دستگاه مجهز به سیستم RF برای ارتباط بی سیم بین دستگاه و دسته می باشد. پس از استفاده طولانی مدت و فشرده از دستگاه و دسته، ظرفیت و شارژ دسته ممکن است کاهش یابد. در اینجا نحوه شارژ دستگاه دستگیره آورده شده است.



46



توجه داشته باشید که قبل از استفاده از دسته دستگاہ حداقل 5 تا 10 دقیقه شارژ کنید.



47

## مشخصات فنی

CPU	تایپ کتید	ARM
	فرکانس	72 مگاهرتز
حافظه	تایپ کتید	SD
	ظرفیت	2 گیگا بایت
صفحه نمایش	تایپ کتید	TFT LCD HMI
	اندازه	3.5 اینچ
	وضوح	480 X 320
	رنگ	64 K 65536
صدا	نور پشت	رغدی
	خروجی	اسپیکر + هدست
	نوع چک	3.5 میلی متر
شارژر	بلندگو داخلی	3 وات
	ورودی	100-220 ولت 50/60 هرتز
باتری	خروجی	5V - 2.5 A
	توره	لیتیوم یون
	ورودی	5V - 2.5 A
	ظرفیت	9600 میلی آمپر
دیگر	باتری قابل جابجایی	خیر
	فلاش LED	5 میلی متر
	LAZER	650 نانومتر / 5 مگاوات
درجه حرارت	لرزش	اره
	دمای عملیاتی	0-40 درجه سانتیگراد
بسته	بعد ابعاد اندازه	400 میلی متر X 300 میلی متر X 160 میلی متر
	وزن	3200 گرم

48

# VF GOLD VISION

طلا را تجسم کنید و آن

را بدست آورید



ژئوگروند

اندازه گیری زمین ژئوفیزیکی

طلا را تجسم

کنید و آن

را بدست آورید

[WWW.GEO-GROUND.COM](http://WWW.GEO-GROUND.COM)

# VFGOLD VISION

VISUALIZE GOLD  
AND GET IT



**GEOGROUND**

**GEOPHYSICAL GROUND MEASURING**

VISUALIZE GOLD  
AND GET IT

[WWW.GEO-GROUND.COM](http://WWW.GEO-GROUND.COM)