



OKM

GERMAN DETECTORS



OKM ROVER UC

יִדְנִי

מבוא

מפרט טכני

רכיבי בקרה

הרכבה והכנה

מצבי הפעלה

העברת קבצים



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

טלפון: +49 3447 4993000 אינטרנט:  
www.okmdetectors.com

פייסבוק: [www.facebook.com/okmmetaldetectors](https://www.facebook.com/okmmetaldetectors)  
אינסטגרם: [www.tiktok.com/@okmdetectors](https://www.tiktok.com/@okmdetectors)  
YouTube: [www.youtube.com/OKMDetectors](https://www.youtube.com/OKMDetectors)  
[www.instagram.com/okmdetectors](https://www.instagram.com/okmdetectors)

כל מידע הכלול בהוראות הפעלה אלה עשוי להשתנות ללא הודעה מוקדמת.

OKM אינה נותנת כל אחריות למסמך זה. זה חל גם ללא הגבלה על הבטחות משתמעות של סחירות והתאמה למטרה מסוימת. OKM אינה נושאת באחריות כלשהי לשגיאות במדריך זה או לכל נזק או הפסד מקרי או תוצאתי הקשורים באספקה, ניצול או שימוש בחומר זה.

תיעוד זה זמין "כפי שהוצג" וללא כל סוג של אחריות. בשום מקרה OKM לא לוקחת אחריות על אובדן רווחים, שימוש או אובדן נתונים, הפסקת פעילות עסקית או כל מיני נזקים עקיפים אחרים, שהתפתחו בגלל שגיאות בתיעוד זה. יש להשתמש במדריך הוראות זה ובכל שאר המדיה המאוחסנת, המסופקת עם חבילה זו, רק עבור מוצר זה. עותקים של תוכנית מותרים רק למטרות אבטחה ושמירה. מכירה חוזרת של תוכניות אלו, בצורה מקורית או שונה, אסורה לחלוטין.

אין להעתיק, לשכפל או לתרגם מדריך זה לשפה אחרת, לא באופן חלקי ולא מלא, על ענייני זכויות יוצרים ללא הסכמה מראש ובכתב של OKM.

## תוכן הענינים

### 4. מבוא

4	1.1 הקדמה
5	1.2 הערות חשובות
5	1.2.1 הערות כלליות
5	1.2.2 סכנות בריאותיות אפשריות
5 1.2.4	1.2.3 אזור מסביב
5 1.2.5	מתח
5 1.3	נתונים
5	1.3.1 תחזוקה ושירותים
6	1.4 סכנת פיצוץ במהלך חפירה
6	1.5 טיפול ושימוש
6	1.6 ההגנה על ההשקעה שלך

### 7. מפרט טכני

7	2.1 בדיקה טלסקופית
7	2.2 העברת נתונים אלחוטית

### 8. מרכיבי בקרה

9	3.1 בדיקה טלסקופית
3.2	ANDROID SMARTWATCH
3.3	ROVER UC
3.3	BLUETOOTH

### 31. הרכבה והכנה

### 41. מצבי הפעלה

41	5.1 מסך פעילות
51	5.1.1 איפוס מד צעדים
51	5.1.2 כיוול מצפן

5.2	סריקת קרקע תלת-ממדית
5.2.1	5.2.2 תלת-ממדית קרקע תלת-ממדית
81	תלת-ממדית
5.3	MAGNETOMETER
5.3.1	5.3.2 ביצוע סריקת מגנומטר
12	קרקע
5.4	PINPOINTER
5.4.1	5.4.2 ביצוע סריקת Pinpointer
5.4.3	5.5 ניתוח סריקת Pinpointer
23	קרקע
42	קבצים
5.6	5.6 הגדרות
5.6.1	5.6.2 שפה
62	צליל
5.6.3	5.6.3 רטט
5.6.4	5.6.4 GPS
5.6.5	5.6.5 ערכת נושא האפליקציה
5.6.6	5.6.6 יחידת אורך
5.6.7	5.6.7 הפעלה
82	מידע
5.7	5.7 עדכון
92	מידע

### 03. העברת קבצים

6.1	6.1 התאמת BLUETOOTH
6.2	6.2 ייבוא נתוני סריקה באמצעות BLUETOOTH
6.3	6.3 ייבוא נתוני סריקה באמצעות כבל

# 1 מבוא

## 1.1 הקדמה

לקוח יקר,

המהנדסים, המכירות, ההדרכה והתמיכה שלנו OKM GmbH-ברוצים להודות לך על רכישת UC-Rover ה-

גלאי רובר UC פועל על העיקרון של קריאת חתימה אלקטרו-מגנטית (EMSR). מלבד זיהוי עצמים מתכתיים, מכשיר זה מסוגל לזהות גם תכונות טבעיות של כדור הארץ כמו תצורות של שכבות, חללים, חללים, תקלות, מי תהום וחפצים לא מתכתיים אחרים. אז, כמובן, ציוד זה מתאים ביותר לאיתור קברים, אוצרות, כלי עזר קבורים, טנקים וכו'.

UC-Rover המסוגל לאתר, לתעד ולנתח חפצים קבורים בתוך מבנים וכלי שיט שונים באופן לא חודרני ללא צורך לחפור את השטח. השימוש ב-RSME שימושי במיוחד באזורים שבהם זיהוי הוא חובה וחפירה אינה אפשרית. הטיפול האינטואיטיבי והגמיש של UC-Rover יכול לספק בקלות ובמהירות תוצאות הניתנות לשחזור.

עם צוות המומחים שלנו אנו מבטיחים שהמוצרים שלנו נמצאים בשליטה חוזרת ונשנית. המומחים שלנו מנסים ליישם עבורך פיתוחים חדשים במונחים של שיפורי איכות נוספים.

על ידי רכישה או שימוש במוצרים שלנו, איננו יכולים להבטיח שתהיה מוצלח ושתמצא במהלך המחקר שלך. ההכרה של חפצים חבויים וקבורים תלויה במספר עצום של גורמים. כפי שאתה ודאי יודע ישנם סוגי קרקע שונים בכל רחבי העולם עם רמות שונות של הנחתה טבעית. תכונות קרקע משתנות יכולות ויעכבו ולשנות את מדידות הסריקה האולטימטיביות. אזורים עם כמות קיצונית של מי תהום, חרסיות משתנות, חולות וקרקעות רטובות מקשים על הסריקה ועשויים להפחית את יכולות העומק המרבי של ציוד הזיהוי, ללא קשר ליצרן או דגם.

למידע נוסף לגבי היכן נעשה שימוש והופעל בציוד זה, בקר באתר האינטרנט שלנו. הציוד שלנו נבדק כל הזמן. שיפורים ושדרוגים מפורטים באתר האינטרנט שלנו.

הכרחי שהחברה שלנו תגן על הפיתוחים שלנו ועל כל המידע שנלמד במהלך שלבי "מחקר ופיתוח" ביצירת הטכנולוגיה שלנו. אנו שואפים להישאר במסגרת הנתונה של חקיקה, פטנטים ורישום סימני מסחר.

אנא הקדישו מזמנכם לקרוא את מדריך המשתמש הזה ולהכיר את התפעול, הפונקציונליות וכיצד להשתמש UC-Rover ב-אנו מציעים גם הדרכה לציוד OKM במטה שלנו ובאתר. אנו שואפים לשמור על רשת סוחרים עולמית לסיוע ותמיכה. אנא בקר באתר האינטרנט שלנו [www.okmdetectors.com](http://www.okmdetectors.com) למידע נוסף.

## 1.2 הערות חשובות

לפני השימוש ב-Rover UC בובאביזרים שלו, אנא קרא את הוראות ההפעלה הללו בקפידה. הוראות אלה מספקות מידע על אופן השימוש בגלאי ומקורות פוטנציאליים שבהם יש לנקוט אמצעי זהירות.

Rover UC-הוהאביזרים שלו משמשים לניתוח, תיעוד וזיהוי של חריגות תת-קרקעיות והפרעות קרקע. הנתונים המוקלטים של מבנה הקרקע ישודרו למחשב כדי לתת ייצוג חזותי באמצעות התוכנה הקניינית שלנו.

יש לשים לב לכל הערות נוספות לתוכנה. אנא עיין בתיעוד Visualizer 3D Studio!

### 1.2.1 הערות כלליות

בהיותו מכשיר אלקטרוני, יש להתייחס בזהירות רוצה UC-Rover לולהתייחס אליו בזהירות כמו בכל מכשיר אלקטרוני. כל אי שמירה על אמצעי הזהירות שניתנו או כל שימוש למטרות אחרות מאלו שהוא מיועד להן עלול לגרום לנזק או להרס של יחידת העיבוד ו/או אביזרים או רכיבים מחוברים.

למכשיר יש מודול מובנה נגד שיבוש אשר ירוס את היחידה אם היא תיפתח בצורה לא נכונה. אין חלקים הניתנים לתחזוקה של הצרכן בתוך היחידה.

### 1.2.2 סכנות בריאותיות אפשריות

אם נעשה בו שימוש נכון, מכשיר זה בדרך כלל אינו מהווה סכנה בריאותית כלשהי. על פי הידע המדעי-מדעי העדכני, האותות בתדר גבוה אינם מזיקים לגוף האדם בגלל העוצמה הנמוכה שלהם.

### 1.2.3 אזור סביבה

בעת העברת יחידה זו ממקום קר למקום חם יותר, היזהרו מעיבוי. אין להפעיל מיד את היחידה עד שכל עיבוי אפשרי יכול היה להתאדות. היחידה אינה עמידה בפני מזג אוויר ומים או עיבוי עלולים להרוס את היחידה.

הימנע משדות מגנטיים חזקים, שעלולים להתרחש במקומות שבהם יש מנועים חשמליים גדולים או רמקולים לא מסוככים. נסו להימנע משימוש בציוד זה בטווח של 50 מטרים (150 רגל) מציוד מסוג זה.

פצצים מתכתיים על הקרקע כגון פחיות, פח, מסמרים, ברגים או פסולת יכולים להשפיע על נתוני הסריקה שלך ולהציג תוצאות שליליות לגבי נתוני הסריקה שלך. זה גם הרגל טוב להסיר כל חפץ מתכתי מהאדם שלך כמו טלפונים סלולריים, מפתחות, תכשיטים וכו'. אל תנעל מגפי פלדה.

## 1.2.4 מתח

ספק הכוח לא יכול להיות מחוץ לטווח הערכים המצויין. השתמש רק במטענים מאושרים הנכללים בהיקף המשלוח.

### 1.2.5 בטיחות נתונים

שגיאות נתונים יכולות להתרחש אם:

- חרג מהטווח של מודול השולח,
- אספקת החשמל של המכשיר או הסוללות חלשות מדי,
- היחידה פועלת כדי לסגור מכשירים אשר שולחים הפרעות או
- תנאי אטמוספירה (סערות חשמל, ברקים וכו').

### 1.3 תחזוקה ושירותים

בחלק זה תלמדו כיצד לתחזק את מכשיר המדידה שלכם עם כל האביזרים הכלולים כדי לשמור אותו במצב טוב לאורך זמן ולהשיג תוצאות מדידה טובות.

הרשימה הבאה מציינת ממה אתה בהחלט צריך להימנע:

- מים חודרים
- משקעי לכלוך ואבק חזקים
- פגיעות קשות
- שדות מגנטיים חזקים
- אפקט חום גבוה ועמיד לאורך זמן

כדי לנקות את המכשיר שלך, השתמש במטלית או מטלית רכה נקייה ויבשה. כדי למנוע נזק, עליך להעביר את המכשיר והאביזרים תמיד בצורה מתאימה.

לפני השימוש ב-Rover UC שלך, אנא ודא שכל הסוללות טעונות במלואן.

לטעינת הסוללה הפנימית

השתמש רק במטען המאושר שהם חלק מהיקף המשלוח.

#### 1.4 סכנת פיצוץ במהלך החפירה

לרוע המזל, שתי מלחמות העולם האחרונות וסכסוכים מקומיים אחרים הפכו את הקרקע במקומות רבים בעולם לערמת גרוטאות שעלולה להיות נפיצה. שורה של שרידים קטלניים עדיין קבורים באדמה. אל תתחיל לחפור ולפרוץ לאובייקט בפראות כאשר אתה מקבל אות של חתיכת מתכת מהמכשיר שלך. ראשית, אכן עלולים לגרום נזק בלתי הפיך לממצא נדיר באמת, ושנית, יש סיכוי שהחפץ יגיב בצורה נעלבת ופוגע בחזרה.

שימו לב לצבע הקרקע קרוב לפני השטח. צבע אדום או אדמדם של הקרקע הוא אינדיקטור לעקבות חלודה. לגבי הממצאים עצמם, כדאי בהחלט לשים לב לצורתם. חפצים מעוקלים או עגולים צריכים להוות סימן לאזעקה, במיוחד אם ניתן לזהות כפתורים, טבעות או יתדות קטנות. כך גם לגבי תחמושת או כדורים ופגזים שניתן לזהות. השאירו אמוניה היכן שהיא, אל תגעו בה והכי חשוב אל תיקחו איתכם שום דבר ממנה הביתה.

מכשירי המלחמה עשו שימוש בפיתולי נדנדה, נתיכים חומציים ונתיכים כדוריים. רכיבים אלה החלידו במהלך הזמן, והתנועה הקלה ביותר עלולה לגרום לחלקים מהם להישבר ולהפעיל. אפילו חפצים לא מזיקים לכאורה כמו מחסניות או תחמושת גדולה הם הכל חוץ מזה.

הזזת חפץ כזה עלולה לגרום לאותם גבישים לייצר חיכוך, מה שיובייל לפיצוץ. אם נתקלתם בשרידים כאלה, סמנו את המקום ואל תימנעו מלדווח למשטרה על הממצא. חפצים כאלה תמיד מהווים סכנה לחייהם של מטיילים, מטיילים, חקלאים, ילדים ובעלי חיים.

#### 1.5 טיפול ושימוש

Rover UC-הוא מכשיר יציב, אבל הוא לא נועד לעמוד בפני התעללות. בטיפול בסורק הקרקע שלך, יש כמה פעולות חשובות של עשה ואל תעשה שכדאי לזכור:

- אין להשתמש כדי להיפטר מהשיחים, לשטח שטח על ידי נדנוד פראי או לשחרר סלעים. • אין להפיל את המכונה למים או להשתמש בה בזמן שירד גשם או רטוב.
- אין להשאיר אותו חשוף בלילה במקום שבו עלול להיווצר עליו טל. • אין לאחסן אותו במקומות שעלולים להתחמם במיוחד. • אל תשאיר אותו בתא המטען של מכונית שבה עלולות להצטבר טמפרטורות גבוהות. • אין לרסס חומרי סיכה, או כל סוג של חומרי ניקוי, ממיסים, חומרי איטום או כימיקלים אחרים לתוך

או על החלקים האלקטרוניים, המתגים או הבקרים.

• אל תנסה לשנות או לתקן את האלקטרוניקה של הגלאי מכיוון שהדבר יבטל את זה של הגלאי שלך אחריות.

• נקה את היחידה שלך עם מטלית רכה יבשה או לחה מעט כדי להסיר אבק ושאריות מהמכשיר שימוש קודם.

• האם להשתמש במכשיר בהתאם להנחיות ההפעלה הנכונות.

#### האחריות אינה מכסה נזקים הנובעים מתאונה, הזנחה או שימוש לרעה.

#### 1.6 הגנה על ההשקעה שלך

לעתים קרובות משתמשי גלאים מתאכזבים כאשר הגלאי החדש שלהם הופך פחות ופחות מגיב ונראה כי איבד חלק מביצועי השיא המקוריים שלו. אתה יכול לעזור למנוע את זה מהגלאי שלך על ידי ביצוע הנחיות טיפול והגנה בסיסיות אלה:

- הפעל את הגלאי בדיוק כפי שהומלץ במדריך למשתמש זה.
- השתמש רק במטענים מאושרים של OKM.
- הימנע מפגיעה בבדיקה בחפצים ובמשטחים קשים ומוצקים.
- הרחק מעט את הגשושית שלך מהקרקע, במיוחד בעת שימוש בחפץ או בעפר קשה וסלעי.
- אם עובדים במים או בקרבתם, או אם יש אפשרות לגשם, השתמשו בשקיות או בשקיות ניילון עמידה בפני מזג אוויר כדי לכסות את בית הבקרה. ודא שהוא יכול "לנשום" על מנת להבטיח מפני הצטברות עיבוי בפנים.

• לאחר כל שימוש, נקה את הגלאי עם מטלית רכה כדי להסיר אבק, לחות או זיהום אחר. מיננטיים.

• בעת הובלת הגלאי במכונית במזג אוויר חם, אחסן אותו על רצפת תא הנוסעים במידת האפשר. שימוש במארז ההגנה נותן הגנה נוספת. בכל מקרה, לעולם אל תאפשר לגלאי להתגלגל ללא הגנה בתא המטען או בחלק האחורי של טנדר.

• הגן על הגלאי שלך מפני אבק, לחות וטמפרטורות קיצוניות במהלך האחסון.

• בעת המשלוח, השתמש במיכל הכבד המקורי (מארז הגנה) וספק מספיק

ריפוד סביב כל החלקים.

• התייחס לגלאי שלך כפי שהיית מתייחס לכל מכשיר אלקטרוני רגיש. למרות שהוא נועד לעמוד בדרישות של ציד אוצרות רגיל, טיפול נאות הוא חיוני.

## מפרט טכני

המפרט הטכני הוא ערכים מדיאליים. במהלך הפעולה ייתכנו שינויים קלים.

### 2.1 בדיקה טלסקופית

מידות (L x W x H)	670 x 1380 x 85 מ"מ
משקל	0.5 ק"ג
מתח כניסה (מקסימום)	5 V DC, 2 A
זמן טעינה	3 שעות @ מעלות צלויים
זמן הפעלה מעבד	כ 48 שעות
להציג	Cortex-M0+, 24 מגה-הרץ
קצב דגימה	LCD, 80 x 160 פיקסלים
רזולוציית מדידה	240 ערכים לשנייה
חיבור הדדי	15 ביט
טמפרטורת הפעלה	Bluetooth 5.2 מקסימום מרחק 8 מ'
טמפרטורת אחסון	5 - 60 מעלות צלויים
לחות אוויר	5% - 75%
טכנולוגיה	GST, EMSR
טכנולוגיית חיישן	SCMI-15-D
מצפן	כן
מד צעדים	כן
אטימות	לא

### 2.2 העברת נתונים אלחוטית

טכנולוגיה	בלוטות' 5.2
טווח תדרים	2.4 - 2.4835 גיגה-הרץ
קצב העברה מקסימלי	1 Mbps
קבלת רגישות	-85 dBm
טווח מקסימלי	כ 8 מ' (קו ראייה)

## מפרט טכני

### 3מרכיבי בקרה

בסעיף זה תוכלו ללמוד עוד על השימוש הבסיסי בכל רכיבי הבקרה עבור מכשיר מדידה זה. כל החיבורים, הכניסות והיציאות מוסברים בפירוט.

### רכיבי בקרה

גולסקופי  
מד'קה



שעון חכם



### 3.1 בדיקה טלסקופית



כדי לכבות את הגלאי, לחץ והחזק את ההדק לפחות 3 שניות עד שנורית LED-הלא תואר יותר וגם Minidisplay-היכבה.

שקע מטען USB-C עם נורית טעינה: כאשר הסוללה הפנימית נמוכה מדי, יש לטעון אותה מחדש על ידי חיבור המטען המתאים וכבל USB-C-ה לשקע המטען. USB-C. כל עוד הטעינה מתבצעת, נורית הטעינה אדומה. ברגע שנורית הטעינה הופכת לירוקה, הסוללה טעונה במלואה.

צגה: מופעל בזמן הטעינה, Minidisplay-המצגי את סמל הטעינה ללא אינדיקציה נוספת להתקדמות הטעינה עצמה.

מוט טלסקופי: המוט הטלסקופי ניתן להארכה או קריסה בהתאם לגובה המשתמש.

כדי להקל על הובלת, Rover UC-האחה יכול לכווץ לחלוטין כל קטע.

Minidisplay-ה: Minidisplay מצגי אינדיקציות של מצב הסוללה והמצפן בכל עת בזמן הפעלת הגלאי.

טריגר עם: LED-ההדק משמש להפעלה וכיבוי של הגלאי ולשליטה בפעולות השונות. בהתאם לפונקציה המופעלת, כפתור זה ישלוט בתכונות נוספות אשר יוסברו בפירוט בפרקים המתאימים.

לחץ על ההדק כדי להפעיל את המכשיר. נורית הטריגר תידלק בצבע ירוק. בנוסף, Minidisplay-היצגי אינדיקציות לגבי מצב הסוללה, מד צעדים ומצפן.

אם השעון החכם או הסמארטפון אינם מחוברים באמצעות בלוטווי והגלאי מופעל, Rover UC-היכול לשמש כמוט טריקים עם מד צעדים ומצפן.

יתרה מכך, כדי לשפר את הפונקציונליות הסמויה של הגלאי, לחץ על ההדק פעם אחת כדי לכבות את טבעת LED-ההדק וכדי לעמעם את Minidisplay-ה(מצב כיסוי). הגלאי עדיין מופעל ומוכן לסריקות.



הגלאי כבוי (אלא אם כן במצב UnderCover)	LED-הדק כבוי
הגלאי מופעל, אך אינו מחובר לאף מכשיר אנדרואיד באמצעות Bluetooth.	הדק LED-ירוק
הגלאי מופעל ומחובר למכשיר אנדרואיד (שעון חכם או סמארטפון) באמצעות בלוטווי. הגלאי מוכן לבצע סריקות.	הדק LED-כחול



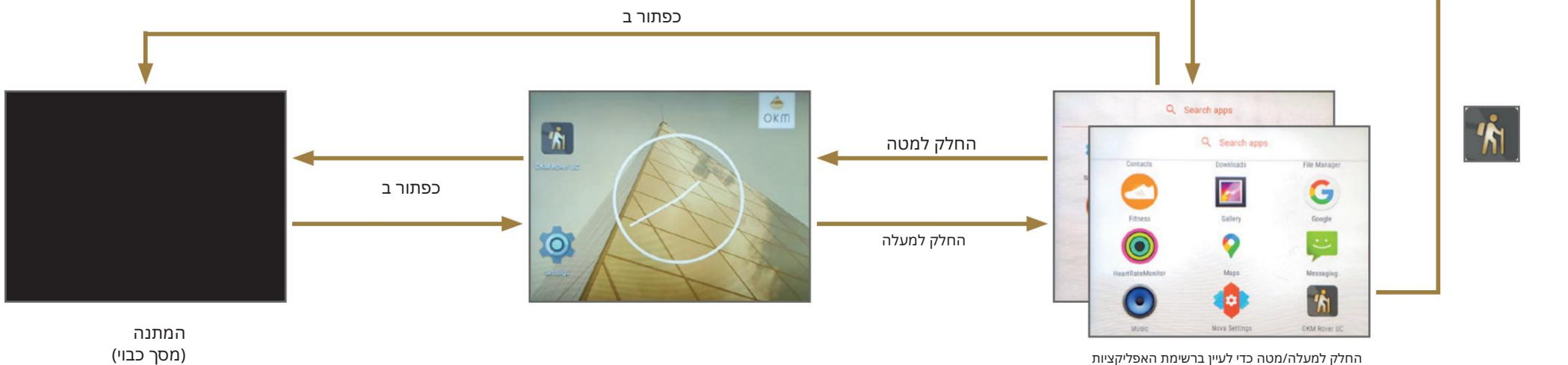
### 3.2 אונדרוואיד SMARTWATCH

יש להפעיל את Rover UC עם מכשיר אונדרוואיד באמצעות אפליקציית OKM Rover UC היקף האספקה הסטנדרטי של Rover UC כולל שעון חכם אונדרוואיד מוגדר מראש.



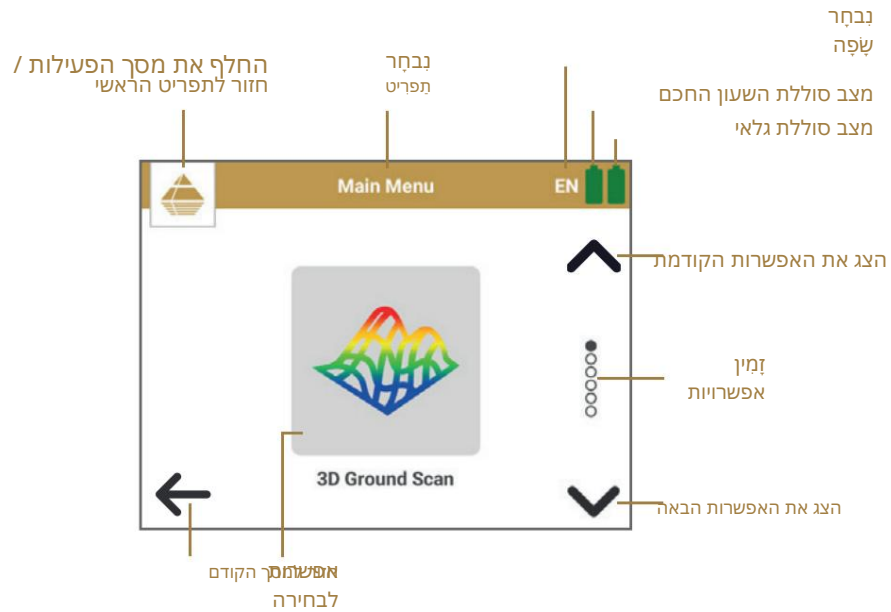
לחץ לחיצה ארוכה על כפתור B (מינימום 2 שניות) כדי להפעיל את השעון החכם או, אם השעון החכם מופעל, כדי להיכנס למסך הכיבוי. מכאן תוכל לבחור בין כיבוי, אתחול מחדש, חיסכון בחשמל או משימה אחרונה.

למידע נוסף אנא קרא את המדריך למשתמש של Smartwatch.



החלק למעלה/מטה כדי לעיין ברשימת האפליקציות

### 3.3 סקירה של מסך אפליקציית ROVER UC



### 3.3 אוזניות BLUETOOTH

ניתן להפעיל את רובר UC עם כל אוזניות בלוטות' הקיימות בשוק. ROVER UC שלך כבר כולל אוזניות Bluetooth.



כדי להשתמש באוזניות עם הגלאי שלך, יש להתאים אותן למכשיר האנדרואיד שבו אתה משתמש כדי להפעיל את הגלאי שלך באמצעות אפליקציית OKM Rover UC. חבר את האוזניות לפי השלבים הבאים:

1. הפעל את האוזניות שלך. (Baseline HS)
  2. מרשימת האפליקציות בחר הגדרות > התחבר Bluetooth >
  3. אפשר בלוטות'.
  4. גלול מטה לסעיף מכשירים זמינים ולחץ על כפתור חיפוש.
  5. הערך Baseline HS יופיע ברשימה. בחר בו כדי להתחיל בהתאמה.
  6. לאחר שיוך האוזניות, הערך Baseline HS יופיע במכשירים מותאמים והוא מוכן לשימוש.
- למידע נוסף, עיין במדריכים למשתמש של מכשיר האנדרואיד שלך וכן באוזניות שלך!

## הרכבה והכנה

### 4 הרכבה והכנה

אנא עקוב אחר הוראות אלה כדי להרכיב את הגלאי שלך ולהתכונן לסריקה הראשונה שלך.



הקפידו לטעון את הסוללה הפנימית של הגלאי לפני היציאה לשטח.

חבר את המטען לגלאי כדי לבדוק את מצב הטעינה:

• נורית טעינה ירוקה = טעונה במלואה  
• LED טעינה אדום = טעינה

לאחר מכן התאם את החלקים העליונים של המוט הטלסקופי לגובה שלך לנוחות מירבית.

שפיע את המסגרת של OKM על המסגרת החדשה של ה- Mini-הונדלק. מאברהם עלול לקחת חורמה של קמטו והטלסקופ במלואו ונעל אותו שוב. בעמוד 14.

## 5 מצבי הפעלה

הגלאי נשלט על ידי שעון חכם (לחלופין סמארטפון) עם אפליקציית OKM Rover UC מותקנת מראש. הפעל את השעון החכם ובחר בסמל OKM Rover UC App על ידי הקשה עליו. האפליקציה תתחיל ותציג את התפריט הראשי.

מסך הפעילות נגיש בכל מקום ובכל זמן:

• מסך פעילות: הצג את המסך הסמוי עם מד צעדים ומצפן.

הפונקציות הבאות מתחילות מהתפריט הראשי:

• **3D Ground Scan**: מדידת 3D גרפית לניתוח מפורט במחשב.

• מגנטומטר: מדידת שדה מגנטי אקוסטית לזיהוי מתכות ברזליות.

• **Pinpointer**: אפליה בסיסית של יעדים וסריקה בזמן אמת לאיתור יעדים פוטנציאליים.

• סייר הקבצים: רשימה של כל הסריקות שנשמרו. ניתן לצפות בקבצי הסריקה ולנתח אותם ישירות בשעון החכם וכן להעביר למחשב.

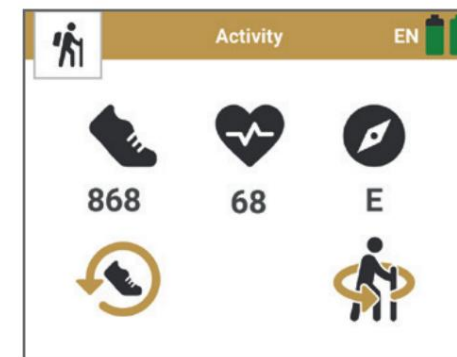
• הגדרות: התאם הגדרות כלליות כמו שפה, משוב, עיצוב וכו'.

• מידע: הצג מידע כמו מספר סידורי וגרסת קושחה.

בחירת מצב הפעלה תלויה בפרויקט המתוכנן שלך. בדרך כלל, עליך להשתמש במספר מצבי הפעלה בזה אחר זה כדי לחקור אזור. כך תוכלו לקבל כמה שיותר מידע מהמחותרת של האזור הסרוק.

### 5.1 מסך פעילות


אם עוררתם חשד עם הגלאי, לחצו על כפתור השעון החכם A כדי לפתוח את מסך הפעילות. מסך זה מציג את הצעדים שנקטתם (פונקציית מד צעדים), קצב הלב הנוכחי ואת כיוון הזרם שאליו הגלאי פונה (פונקציית מצפן). עשוי לקחת רגע עד שדופק הלב יוצג.



מצבי הפעלה


### 5.1.1 איפוס מד צעדים

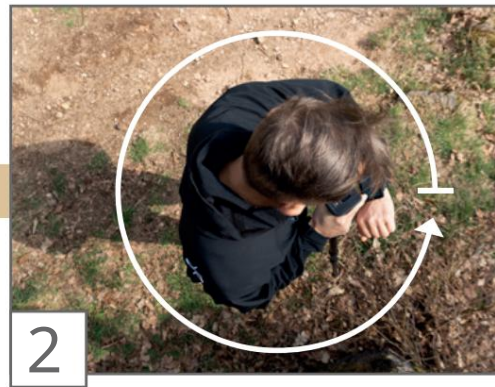
אתה יכול לאפס את מד הצעדים בכל עת על ידי לחיצה על סמל האיפוס 

לאחר לחיצה, תישאל אם אתה באמת רוצה לאפס את המונה.  
אשר על ידי לחיצה או **כן** על ידי לחיצה 

לאחר אישור מד הצעדים יתחיל לספור החל מ-0.

### 5.1.2 כיול מצפן

על מנת לכייל את המצפן, לחץ על סמל כיול המצפן ודא שהגשושית מוחזקת אנכית, הימנע מסיבוב או נדנוד. 



לאחר לחיצה על הסמל, אפליקציית Rover UC תתחיל את הכיוול.

אם המכשיר אינו מזהה את הכיוול, תישאל אם אתה רוצה לאפס את המונה. לחץ על **כן** כדי לאפס את המונה.

מוצלח!  
לחץ כדי לסיים.



אם הכיוול נכשל, אנא נסה שוב!

הסיבות לכישלון עשויות להיות:

- זזת/הסתובבת מהר מדי.
- הגשושית סובבה על ציר במהלך הכיוול.
- יש יותר מדי הפרעות פרומגנטיות באזור (למשל קווי מתח).

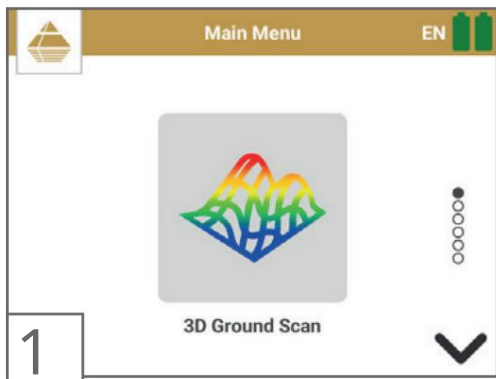


### 5.2 סריקת קרקע תלת מימדית

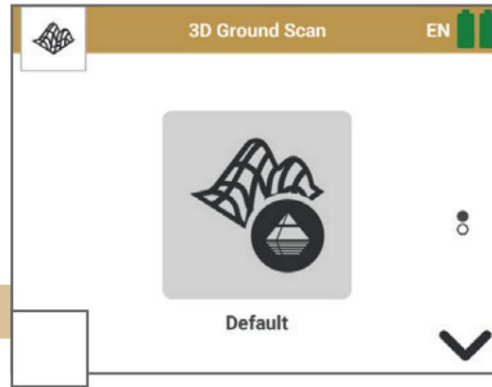
מצב ההפעלה 3D Ground Scan מספק מדידה גרפית של כל אזור לניתוח נוסף במחשב.

קבל מידע כללי על ביצוע מדידה גאופיזית ב"מדריך לסריקת קרקע תלת מימדית" ומצא מידע נוסף בתיבת המידע בעמוד 33.

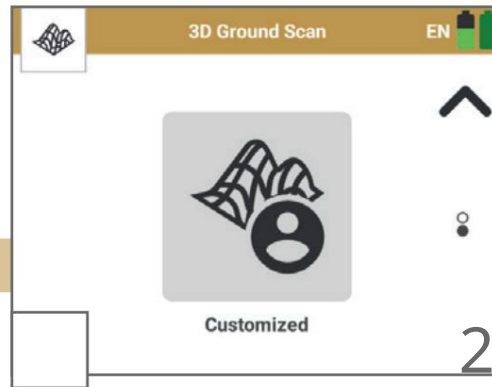
### 5.2.1 הכנת סריקת קרקע תלת מימדית



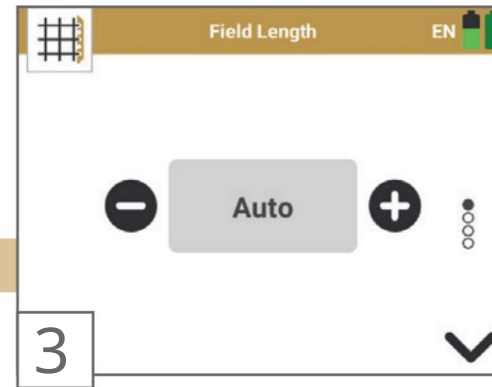
הפעל את אפליקציית OKM Rover UC ובחר את מצב ההפעלה 3D Ground Scan מהתפריט הראשי.



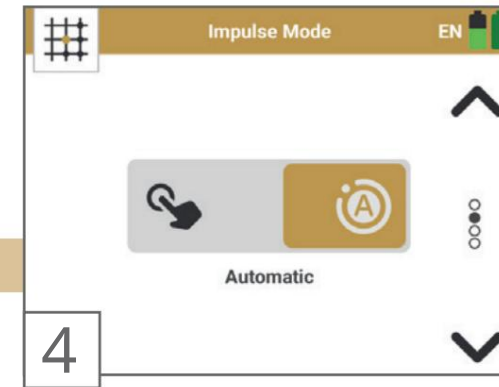
בחר ברירת מחל כדי להשתמש בפרמטרים המוגדרים מראש המומלצים עבור סריקות מהירות:  
אורך שדה: אוטומטי | מצב אימפולס: אוטומטי | מצב סריקה: מקביל



בחר מותאם אישית כדי להתאים את הפרמטרים בנפרד.

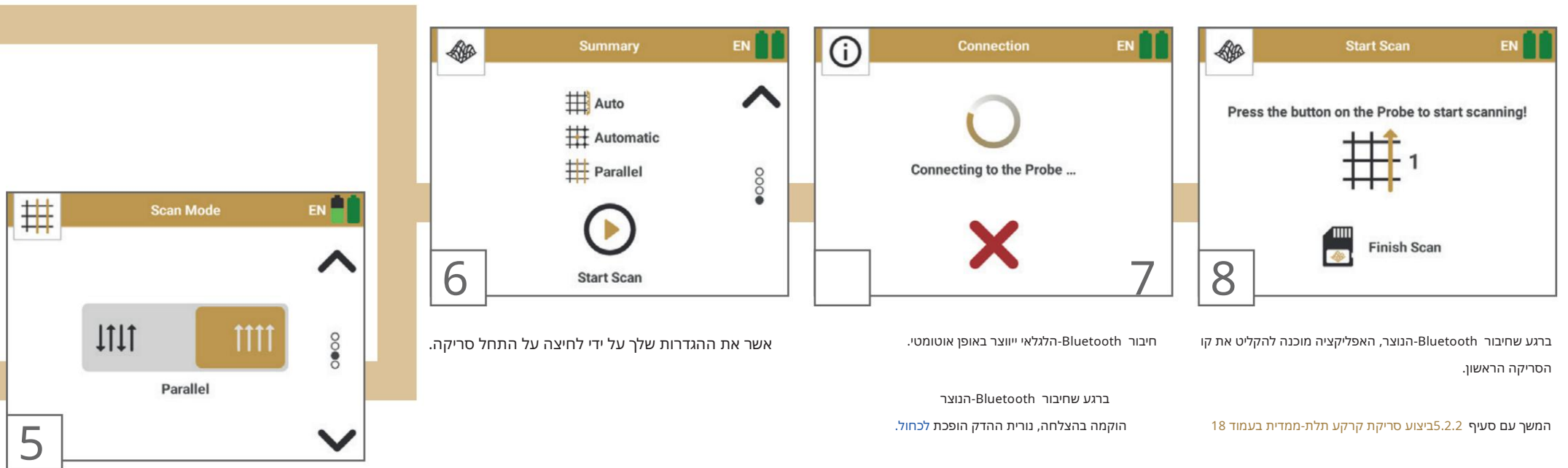


בחר את אורך השדה.  
אוטומטי: קבע את האורך על ידי לחיצה על ההדק בסוף שורת הסריקה הראשונה. כל הקווים הבאים יעצרו אוטומטית.  
: 10m, 20m, ... אורך קווי הסריקה מוגדר לפני הסריקה. כל הקווים יעצרו באופן אוטומטי.



בחר במצב Impulse כדי לקבוע כיצד הדחפים הבודדים (ערכי הסריקה) ישוחררו על ידי הגלאי.  
אוטומטי: כל ערכי הסריקה יתועדו ב-  
רצף שורה אחר שורה ללא הפסקה.  
ידי: כל ערך סריקה בודד יירשם מחדש רק על ידי לחיצה על ההדק.





אשר את ההגדרות שלך על ידי לחיצה על התחל סריקה.

חיבור Bluetooth-הלגלאי ייווצר באופן אוטומטי.

ברגע שחיבור Bluetooth-הנוצר  
הוקמה בהצלחה, נורית ההדק הופכת לכחול.

ברגע שחיבור Bluetooth-הנוצר, האפליקציה מוכנה להקליט את קו  
הסריקה הראשון.

המשך עם סעיף 5.2.2 ביצוע סריקת קרקע תלת-ממדית בעמוד 18

בחר את מצב הסריקה כדי לקבוע כיצד לעשות זאת  
לעבור על שדה הסריקה בזמן הסריקה:  
מקביל: סרוק את כל הקווים באותו כיוון.  
זיגזג: סרוק את כל קווי הסריקה בסגנון זיגזג.

למידע נוסף, המשך בסעיף 5.2.2 ביצוע סריקת קרקע תלת-ממדית  
בעמוד 18

## 5.2.2 ביצוע סריקת קרקע תלת מימדית

לאחר התאמה של כל הפרמטרים, אפליקציית Rover UC מוכנה להתחיל את קו הסריקה הראשון. עבור לנקודת ההתחלה שלך של קו הסריקה הראשון ולחץ על ההדק בבדיקה.

מצב אימפולס אוטומטי ואפשרויות אורך שדה

אם בחרת במצב אימפולס אוטומטי, פשוט המשיכו ללכת עד שתגיעו לסוף קו הסריקה הראשון.

אם הגדרת אורך שדה בודד, האפליקציה תעצור אוטומטית לאחר שתגיע לאורך השדה שנבחר.

אם בחרת בשדה אורך אוטומטי, לחץ על ההדק בסוף שורת הסריקה הראשונה.

לאחר מכן עבור לנקודת ההתחלה של שורת הסריקה הבאה ולחץ שוב על ההדק. המכשיר יפסיק אוטומטית בתום כל קווי הסריקה הבאים של מדידה זו.

מצב אימפולס ידני ואורך שדה אוטומטי

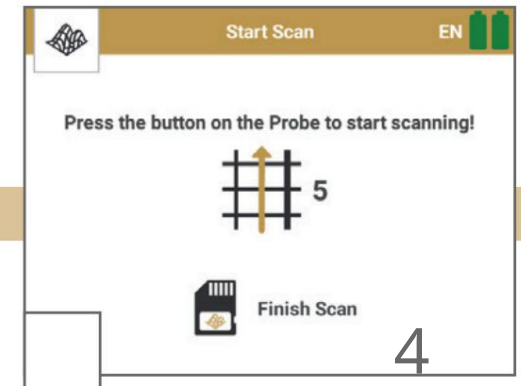
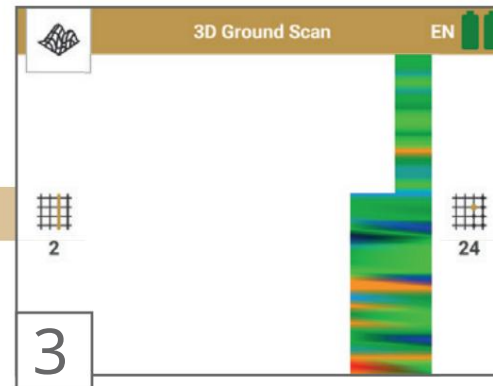
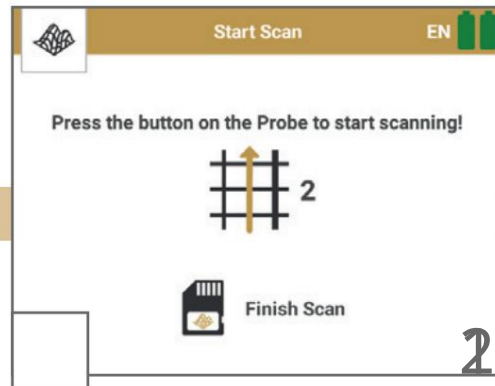
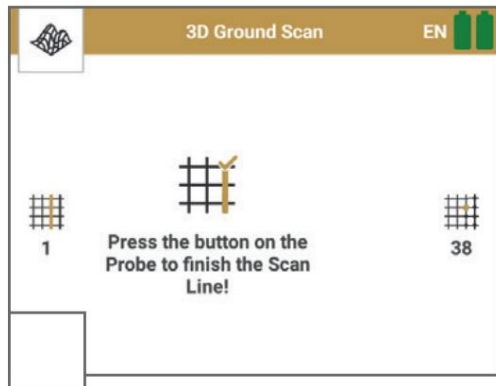
אם בחרת במדריך מצב הדחף, עליך לשחרר כל דחף בודד ידנית בזה אחר זה על ידי לחיצה על ההדק בבדיקה. מצב זה דורש אורך שדה אוטומטי.

ראשית, לחץ על ההדק כדי להתחיל את המדידה שלך. לאחר מכן, קח צעד קדימה ולחץ שוב על ההדק כדי למדוד את הדחף הבא. המשך בדרך זו עד שתגיע לסוף קו הסריקה הראשון. ללחץ



כדי לסיים את שורת הסריקה הראשונה.

עבור לנקודת ההתחלה של קו הסריקה הבא שלך ולחץ שוב על ההדק. עבור צעד נוסף קדימה וחזור על זה באותו אופן כמו שהקלטת את שורת הסריקה הראשונה. האפליקציה תסמן באופן אוטומטי את סיום שורות הסריקה הבאות.



עבדו על קווי הסריקה הראשונים של שורת הסריקה הבאה על ההדק כדי להתחיל במדידה.

לכו עד שתגיעו לסוף קו הסריקה.

התצוגה תציין את מספר קו הסריקה הנוכחי (משמאל) ואת מספר הדחפים הנמדדים לכל קו סריקה (מימין).

תמונת הסריקה תיווצר במהלך המדידה. זה יעזור לך לעקוב אחר ההתקדמות שלך בזמן המדידה.

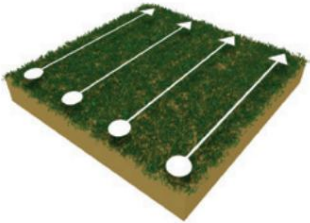
קווי הסריקה הראשונים עשויים להיראות שגויים למדי. תמונת הסריקה הלא עקבית תתייצב במהלך המדידה.

בצע כמה שורות סריקה שתרכזה על ידי חזרה על שלב 2.

סיים את הסריקה כדי לסיים את הסריקה. ללחץ

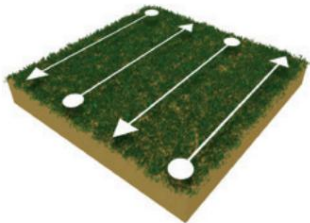


מצבי סריקה מקבילים וזיגוג



אם בחרת במצב סריקה מקביל, כל קווי הסריקה פונים לאותו כיוון.

חזור על פעולה זו עד שתגיע לשורת הסריקה האחרונה.



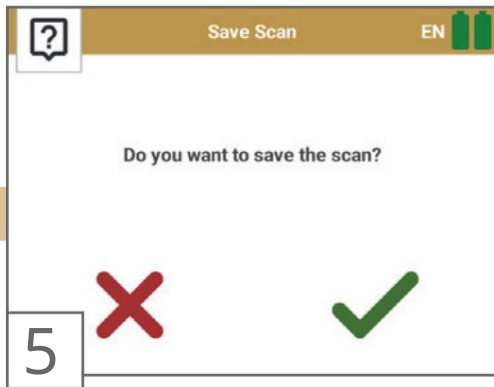
אם בחרת בזיגוג מצב סריקה, יש לסרוק את כל קווי הסריקה בסגנון זיגוג.

סרוק את קו הסריקה הראשון עד סופו, ואז בצע צעד שמאלה וסרוק את השורה השנייה הפוך. צעד שוב שמאלה וסרוק את השורה הבאה.

חזור על פעולה זו עד שתגיע לשורת הסריקה האחרונה.

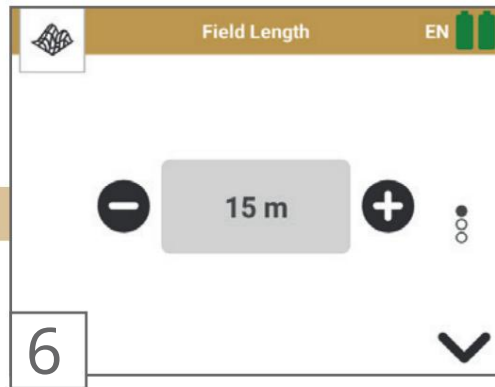
קרא עוד על הליך הסריקה ב"מדריך לסריקת קרקע תלת מימדית" (ראה תיבת מידע בעמוד 33).

לאחר סיום ושמירת סריקת הקרקע התלת-ממדית שלך, תוכל לצפות בתמונת הסריקה שלך ישירות בתצוגת מכשיר האנדרואיד (ראה סעיף 5.5 סיייר קבצים בעמוד 24) או להעביר את קבצי הסריקה למחשב לצורך ניתוח מעמיק (ראה פרק 6 העברת קבצים בעמוד 30).  
סרוק את קו הסריקה הראשון עד סופו ולאחר מכן חזור לנקודת ההתחלה ללא סריקה נוספת. בצע צעד אחד שמאלה וסרוק את השורה הבאה במקביל לקו הסריקה הראשון שלך.

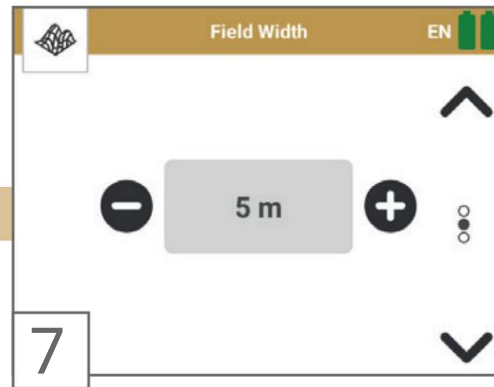


ללחוץ  כדי לשמור את הסריקה.

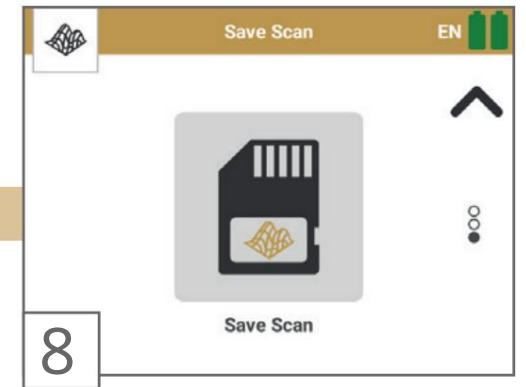
אם ברצונך לסיים את הסריקה מבלי לשמור, לחץ .



הזן את אורך השדה הנכון.



הזן את רוחב השדה הנכון.



אשר על ידי לחיצה על שמור סריקה

אתה יכול להחליק שוב למעלה (או להשתמש בחץ הגיוסט בצד ימין) כדי לחזור למסך הקודם כדי לתקן את המידע שלך.

### 5.3 מגנטמטר

לשיבה האפלטון למעלה של המגנטמטר OKM למדידת המגנטטת של האדמה. המגנטטת היא המגנטטת של האדמה, והיא נמדדת על ידי המגנטמטר. המגנטטת היא המגנטטת של האדמה, והיא נמדדת על ידי המגנטמטר. המגנטטת היא המגנטטת של האדמה, והיא נמדדת על ידי המגנטמטר.

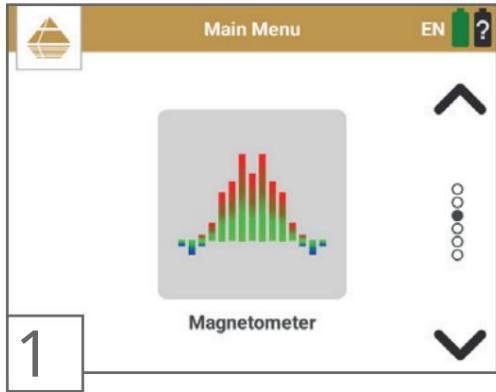
השטח, כך התוצאה תהיה טובה יותר במצב ההפעלה 3D Ground Scan. בעיקר, פונקציה זו היא מצב אקוסטי שמייצר בנוסף ייצוג גרפי בסיסי כדי לדמיין את הפסגות.

יתר על כן, ניתן להשתמש במגנטמטר כדי לאתר חפצים במהלך החפירה. אם כבר חפרתם בור גדול ואינכם זוכרים היכן בדיוק נמצא האובייקט שחפצתם אותו, המגנטמטר יזהיר אתכם על ידי הצגת גרף של המגנטטת של האדמה. בדרך זו ניתן למצוא חפצי מתכת קטנים בקרבת פני השטח כמו מסמרים, ברגים, חוטים, אטמים ומטרות דומות.

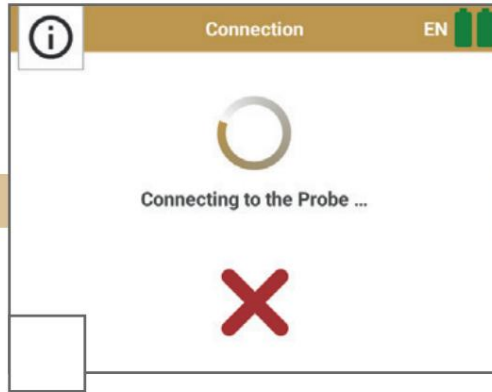
כלל כללי הוא: ככל שפחות פריטי מתכת קטנים באדמה, כך ניתן לזהות מטרות עמוק יותר עם סריקת קרקע תלת מימדית.

#### 5.3.1 ביצוע סריקת מגנטמטר

במצב הפעלה זה כל הנתונים הנמדדים יוצגו ישירות באפליקציית OKM Rover UC.



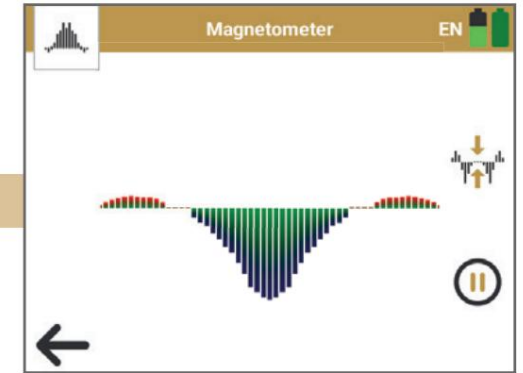
הפעל את הגלאי ואת השעון החכם. הפעל את אפליקציית Rover UC ובחר את מצב ההפעלה Magnetometer.



ברגע שחיבור Bluetooth-הנוצר הוקמה בהצלחה, נורית ההדק הופכת לכחול.



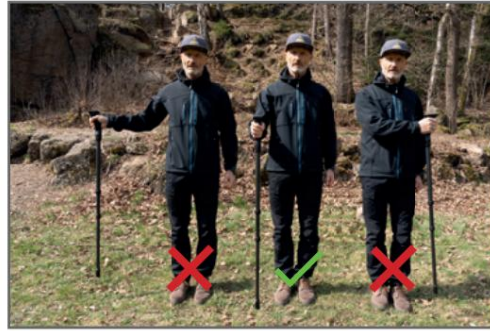
חזרה אחורה אל הצד של הלייזר ויישר באיור אוניברסל. ודא שאתה מחזיק את הגשושית אנכית לקרקע, הימנע מסיבוב, סיבוב והתנדנדות.



תוצאות הסריקה מוצגות בזמן אמת על מסך השעון החכם. ברגע שמתגלה אות חזק, הערכים יגיעו לשיא כאשר הגשוש נמצא ישירות מעל העצם שזוהה.

כדי לראות את הסריקה הקודם על עם כדי לסיים את הסריקה ולחזור לתפריט הראשי של האפליקציה, הקיש על

זו לאט קדימה, אחורה והצדדים, אך הימנע מסיבוב הבדיקה. הגשש צריך תמיד להצביע אנכית לקרקע. אין לסובב, להניף או לסובב אותו.



### 5.3.2 ביצוע איזון קרקע

אתה יכול לבצע איזון קרקע אם:

- אתה מקבל כל אינדיקציות למטרה מיד בהתחלה למרות שאתה לא מזיז את הגשושית או
- האות שלך הופך ללא יציב בזמן הסריקה.

על בדיקת האיזון להיעשה תמיד לפני שאתה מתחיל להגיש את הגשושית. לזיזת הגשושית לאחר שהיא נמצאת על הקרקע עלולה לגרום לטעות. לזיזת הגשושית לאחר שהיא נמצאת על הקרקע עלולה לגרום לטעות.

לאחר שהגלאי התאזן מחדש, תוכל להמשיך בסריקה שלך.

ניתן לבצע את Ground Balance-הלעתים קרובות ככל שתרוצו.

### 5.4 PINPOINTER

כפי שהשם Pinpointer כבר מצוין, הוא מאפשר לך לאתר יעדים פוטנציאליים בצורה מדויקת יותר. יתרה מזאת, היא מציעה אבחנה בסיסית של מטרה כדי להבחין בין מתכות פרו-מגנטיות ולא-פרומגנטיות, כמו גם מנהרות, חללים וחללים.

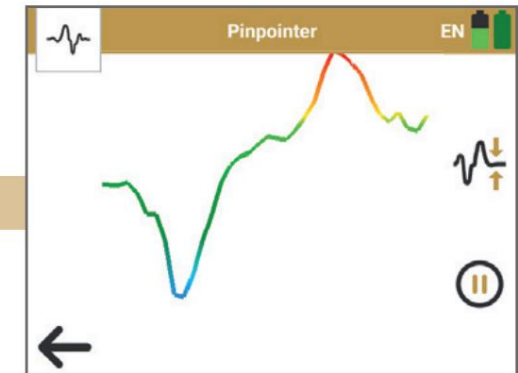
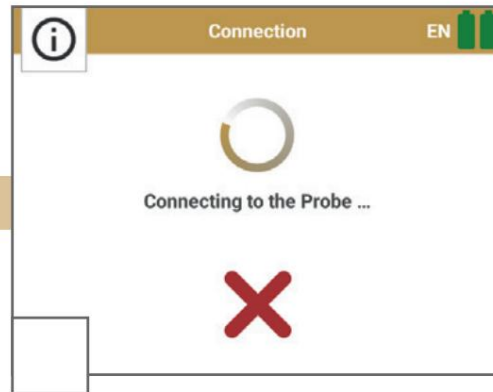
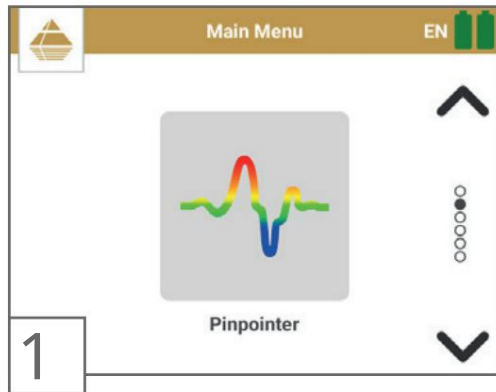
בדרך כלל, נעשה שימוש במצב הפעלה זה לאחר שביצעתם מדידה מלאה עם מצב ההפעלה 3D Ground Scan. המבנה שזוהה בפירוט. עקב ניתוח תוצאות הסריקה במצב 3D Ground Scan ניתן לקבוע את מיקומו של אובייקט שנמצא.

במהלך האיתור יש להחזיק את הגשושית אנכית לקרקע. אין לסובב, להניף או לסובב את הגשושית!



#### 5.4.1 ביצוע סריקת Pinpointer

במצב הפעלה זה כל הנתונים הנמדדים יוצגו ישירות באפליקציית OKM Rover UC.



הפעל את הגלאי ואת השעון החכם. הפעל את אפליקציית Rover UC ובחר במצב ההפעלה Pinpointer.

ברגע שחיבור Bluetooth-הנוצר הוקמה בהצלחה, נורית ההדק הופכת לכחול.

חזרה לתצוגת Bluetooth-לדליין יישור האוזניים ומלאה וימינה.

נסה ללכוד את האובייקט השלם על ידי מדידה מעבר לקצוות שלו. חזור על זה כמה פעמים כדי לקבל חתימה ברורה של היעד שלך.

תוצאות הסריקה מוצגות בזמן אמת על מסך השעון החכם.

ברגע שמתגלה אות חזק, הערכים יגיעו לשיא כאשר הגשוש נמצא ישירות מעל העצם שזוהה.


כדי לשמור את הסריקה ולקש על עם ודא שאתה מחזיק את הגשושית אנכית לקרקע, הימנע מסובב, סיבוב והתנדנדות.

כדי לסיים את הסריקה ולחזור לתפריט הראשי של האפליקציה, הקיש על החץ לאחור

## 5.4.2 ביצוע איזון קרקע

אתה יכול לבצע איזון קרקע אם:

אתה מקבל כל אינדיקציות למטרה מיד בהתחלה למרות שאתה לא מזיז את הגשושית או האות שלך הופך ללא יציב בזמן הסריקה.

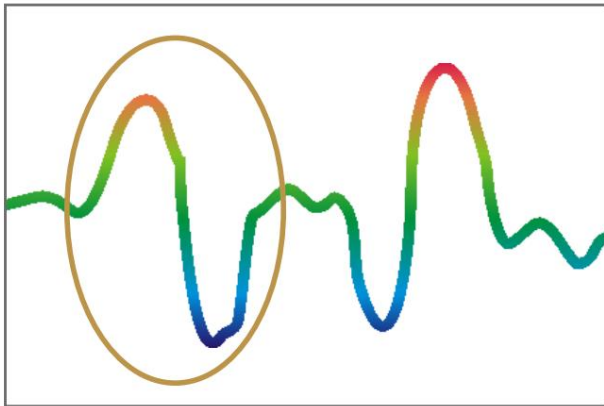
לבצע איזון קרקע. שימו לב שה-IP-retniopni יכול להגיב גם על אשפה מתכתית או זיהום המונח על  ללחץ פני השטח או בסמוך למשטח. ודא שהבדיקה אינה מעל הפרעה כזו במהלך איזון הקרקע. יתר על כן, החזק את הגשושית אנכית לקרקע ואל תזיז אותה.

לאחר שהגלאי התאזן מחדש, תוכל להמשיך בסריקה שלך.

ניתן לבצע את Ground Balance-הלעתיים קרובות ככל שתמצאו.

## 5.4.3 ניתוח סריקת Pinpointer

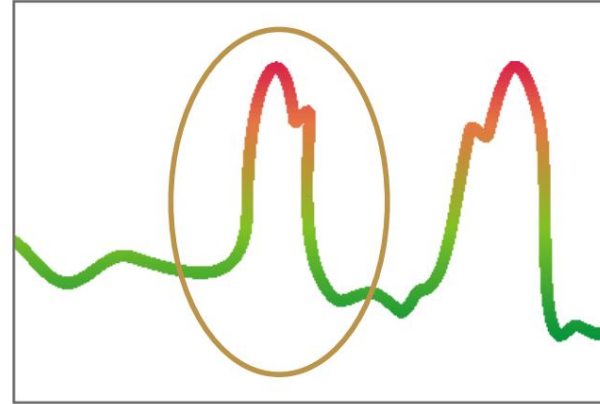
בזמן סריקה במצב Pinpointer, ייתכן שתראה חתימה אחת או יותר, שממנה תוכל לזהות מאפיין ספציפי של כל יעד.



מתכות פרומגנטיות  
למטרות פרומגנטיות יש חתימה  
חיובית-שלילית.

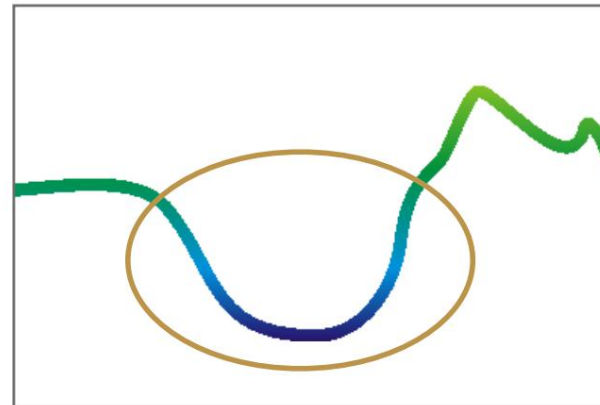
החתימה האופיינית של מתכת פרומגנטית כמו ברזל כוללת משרעת חיובית (אדום) ושלילי (כחול). כשמסתכלים מקרוב, אפשר לראות אפילו 2 חתימות פרומגנטיות. החתימה הראשונה מתחילה עם משרעת חיובית והחתימה השנייה מתחילה באמפליטודה שלילית. הסדר לא חשוב, זה תלוי בכיוון התנועה של הגשושית. אם תמשיך להזיז את הגשושית מצד אחד לצד אחר, 2 החתימות הללו ישתנו ללא הרף.

הזיזו את הגשושית לאט ובאותו גובה מעל פני הקרקע כדי לקבל חתימות ברורות.



מתכות לא פרומגנטיות  
למטרות לא ברזליות יש חתימה  
חיובית טהורה.

בחתימה של מטרה לא ברזלית ניתן לזהות שיש רק משרעת חיובית (אדום). בנוסף לאמפליטודה הראשית יש עוד פסגה קטנה, האופיינית למתכות יקרות. כמו כן, כאן סדר המשרעת והשיא הקטן אינם חשובים ותלויים בכיוון הסריקה.

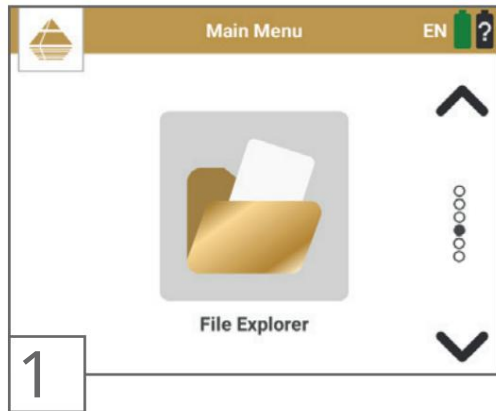


מטרות לא מתכתיות  
כל הפריטים שאינם מתכתיים יש  
חתימה שלילית טהורה.

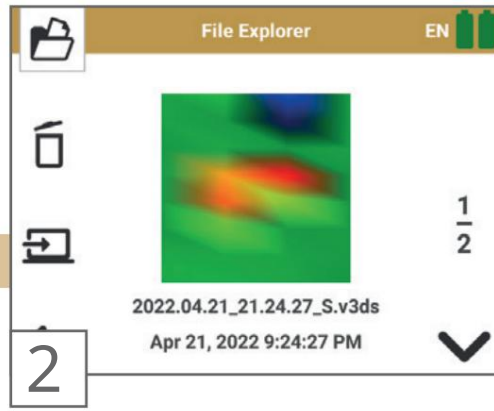
החתימה של כל המטרות והמבנים הלא מתכתיים כגון חללים, מנהרות או צינורות פלסטיק קבורים או קופסאות מיוצגות כמשרעת שלילית (כחול) בלבד.



### 5.5 סיייר קבצים

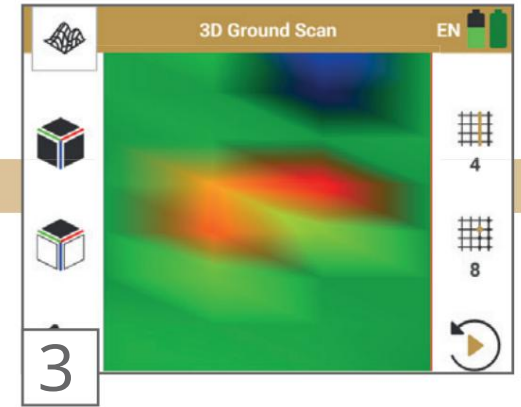


הפעל את הגלאי ואת השעון החכם. התקלה האפליקציה Rover UC ובחר סיייר הקבצים.



עם כל קבצי הסריקה השמורים עם מספר קבצי הסריקה הזמינים מצוין בצד ימין.

פתח את קובץ סרוק



פתח את הסריקה שלך לניתוח נוסף על ידי הקשה על קובץ הסריקה הרצוי. הקובץ ייפתח בתצוגה עליונה



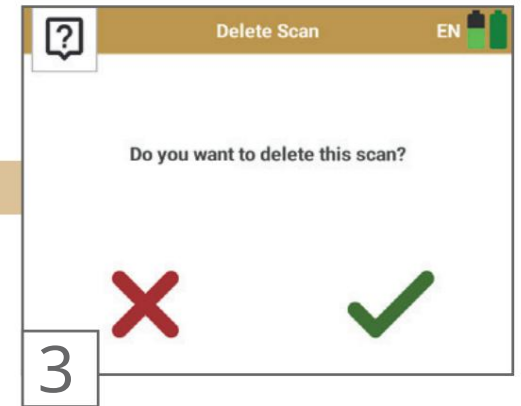
העברת קובץ סריקה



המשך בפרק

6 העברת קבצים בעמוד 30

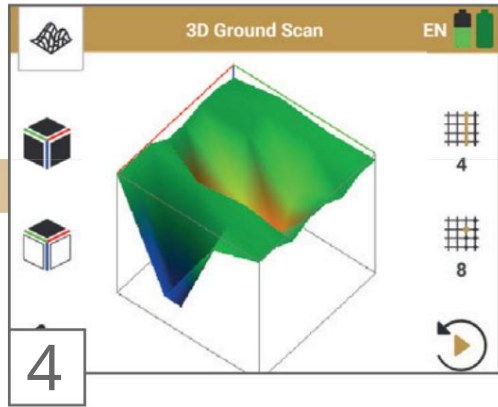
מחק קובץ סריקה




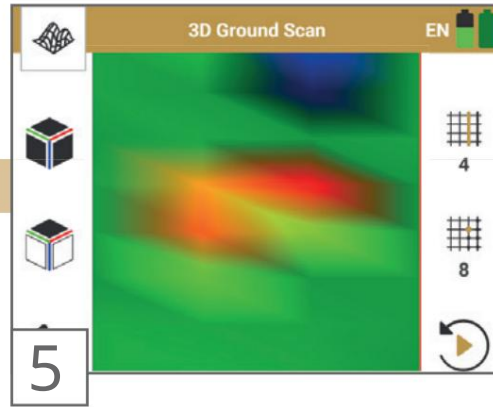
מחק את קובץ הסריקה שנבחר על ידי לחיצה על

אשר על ידי לחיצה

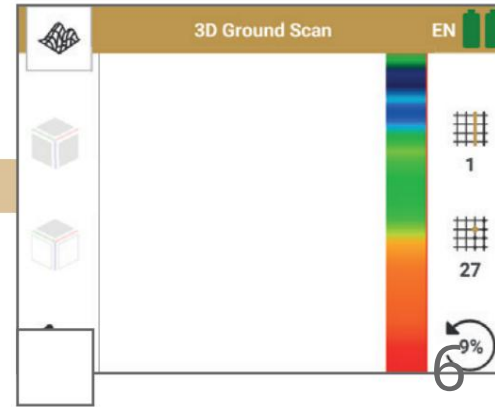





 זור לתצוגת פרספקטיבה על ידי הקשה על או  
 סיבוב ושינוי קנה מידה בנפרד עם תנועות אצבע  
 אינטואיטיביות (צביטה / גרירה).




 הפעל מחדש את המדידה שלך על ידי הקשה על



השידור החוזר יראה לך את הסריקה המלאה  
 שנוצרה שורה אחר שורה.

### 5.6 הגדרות

ניתן להתאים את ההגדרות הבאות מתפריט ההגדרות:



- שפה
- צליל
- רטט
- GPS
- ערכת נושא לאפליקציה
- יחידת אורך
- הפעלה
- עדכון

#### 5.6.1 שפה



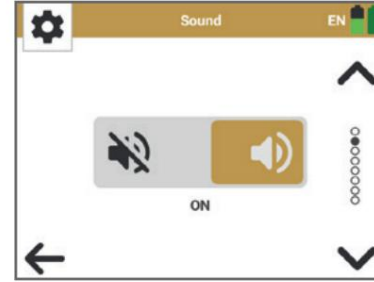
ניתן להשתמש ב-Rover UC בבשפות שונות כדי לפשט את הטיפול.

לחצנים ללולאה בין השפות. השפה שנבחרה <> השתמש ב- תוחל באופן אוטומטי.

לאחר בחירת השפה המועדפת עליך היא תצוין בסמל סרגל הכלים עם הקוד בן 2 האותיות לפי ISO-639-1. לעכשו או תומכים בשפות הבאות:

Español (ES)	فارسی (FA)	हिन्दी (HI)
فارسی (FA)	Русский (RU)	Български (BG)
Français (FR)	Українська (UA)	தமிழ் (TA)
Ελληνικά (EL)	Italiano (IT)	中文 (ZH)
انگلیت (EN)	日本語 (JA)	

#### 5.6.2 צליל



החלף בין מופעל לכבוי.

מצבי הפעלה 3D Ground Scan ומספקים משוב אקוסטי (צליל) שניתן להפעיל או לכבות.

אתה יכול להשתמש באוזניות Bluetooth-ההמצורפות כדי למנוע משיכת תשומת לב עם צלילים או לכבות את הצליל.

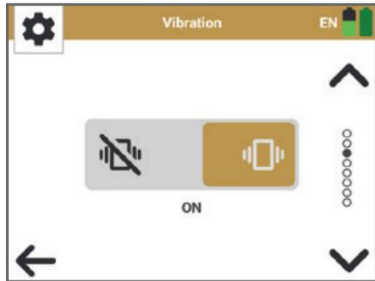
**! הגדרות עוצמת הקול של מצבי הפעלה של רובר UC עם משוב אקוסטי חייב להיות מותאם באמצעות הגדרות השעון החכם!**



• כוונן את עוצמת הקול של המגנומטר באמצעות עוצמת הקול של השעון החכם: (שעון חכם) הגדרות > סאונד > עוצמת קול

• כוונן את עוצמת הקול של סריקת הקרקע התלת-ממדית באמצעות עוצמת הטבעת של השעון החכם: (שעון חכם) הגדרות > צליל > עוצמת הצלול

## 5.6.3 רטט



החלף בין מופעל לכבוי.

מצבי ההפעלה 3D Ground Scan ומגנטומטר מספקים משוב הפטי (רטט) שניתן להפעיל או לכבות.

זה מאוד שימושי בעת מדידת כיסוי סמוי עם צליל כבוי.

כדי לחסוך בסוללה, אנו ממליצים לכבות את הרטט.

## 5.6.4 GPS

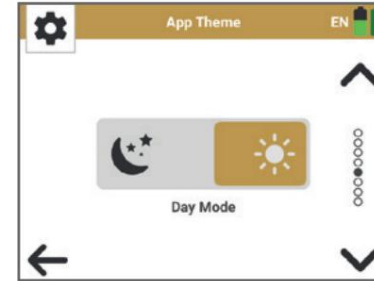


החלף בין מופעל לכבוי.

אתה יכול לרשום קואורדינטות GPS עבור סריקות קרקע תלת מימדיות. נתוני המיקום יישמרו עם קובץ הסריקה שלך לניתוח ותיעוד נוסף בתוכנת 3D Studio Visualizer

אם אינך רוצה לרשום את מיקום ה-SPG, אתה יכול לכבות את ה-SPG לחלוטין.

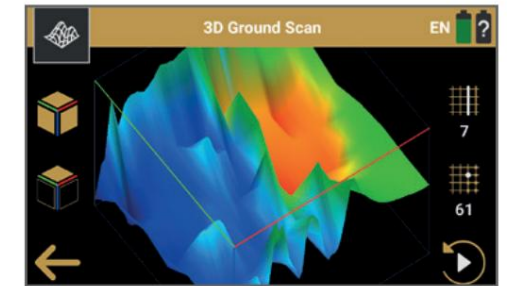
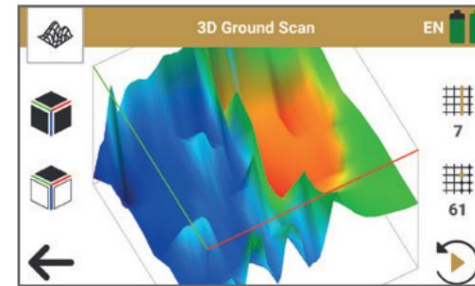
## 5.6.5 נושא האפליקציה



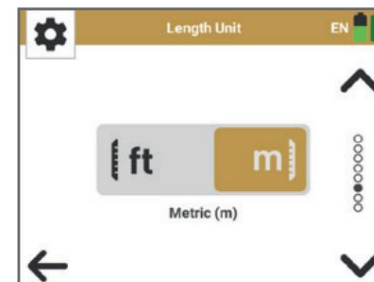
החלף בין ערכות הנושא של האפליקציה מצב יום ומצב לילה.

מצב יום שימושי מאוד בימי שמש ובסביבות בהירות.

מצב לילה שימושי מאוד בלילה ובתנאי חושך. יתר על כן, הוא מאפשר להישאר בלתי בולט בחושך.



## 5.6.6 יחידת אורך



החלף בין יחידות האורך אימפריאלי ומטרי.

Imperial יציין את כל המידות ברגל (ft)

מדד יציין את כל הממדים במטרים (m).

## 5.6.7 הפעלה



אפליקציית OKM Rover UC מוגדרת בדרך כלל מראש במכשיר האנדרואיד הכלול.

ייתכן שיהיה צורך בהפעלה

• אם ברצונך להשתמש במכשיר אנדרואיד משלך

• אם ברצונך להוסיף מכשירי אנדרואיד נוספים

• אם עליך לאפס את המכשיר המוגדר מראש ועליך להתקין את האפליקציה שוב.

התחל את הפעלה את האפליקציה מהגדרות Rover UC

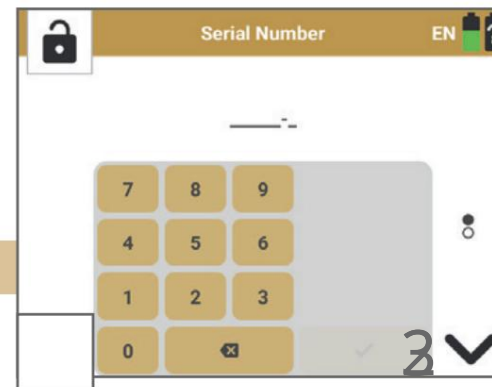
תפריט.



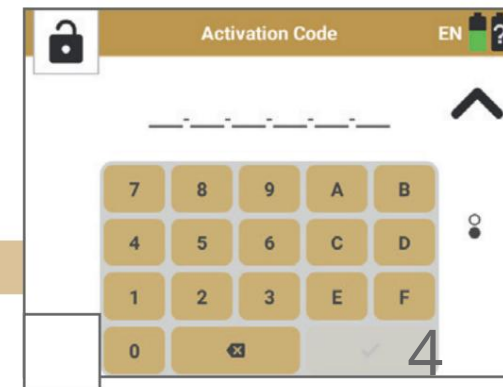
אם קיבלת קוד OKM מ-QR להפעלה אוטומטית, בחר קוד QR.



השתמש במצלמת Smartwatch כדי לטרוק את ה-RQ קוד שמגיע עם הגלאי.



בשלב זה, יש להקליד את מספר הסידור של מכשירי OKM Rover UC.



בשלב הבא הזן את קוד ההפעלה של OKM Rover UC.

## 5.6.8 עדכון



ודא שהשעון החכם של Android שלך  
Wi-Fi מופעל ומחובר ל-  
לאינטרנט.

הקש כדי לחפש עדכונים חדשים. זה ייקח כמה שניות.

אם יש לך את הגרסה העדכנית ביותר, תראה את  
ההודעה "אין עדכון חדש זמין". אשר עם



אחרת, הורד והתקן את העדכון החדש.

## 5.7 מידע

סעיף זה מציג מידע הנוגע לגלאי:

• גרסת אפליקציה / קושחת בדיקה טלסקופית  
• מספר סידורי

• פרטי קשר של OKM



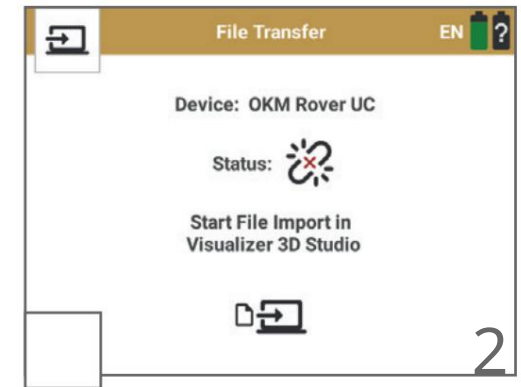
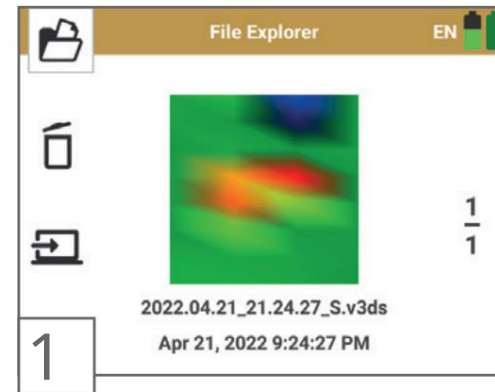
✓ אשר את ההפעלה על ידי לחיצה על

אם ההפעלה נכשלה, אנא נסה שוב וודא שכל הנתונים שהוזנו נכונים.

## העברת קבצים

### 6.1.1 זיווג בלוטות'

לפני העברת נתוני סריקה לתוכנת Visualizer 3D Studio בפעם הראשונה, יש לשייך את Bluetooth-השל המחשב שלך לאפליקציית UC OKM Rover שלך.



הפעל את השעון החכם. הפעל את רובר UC אפליקציה ובחר סייר קבצים.

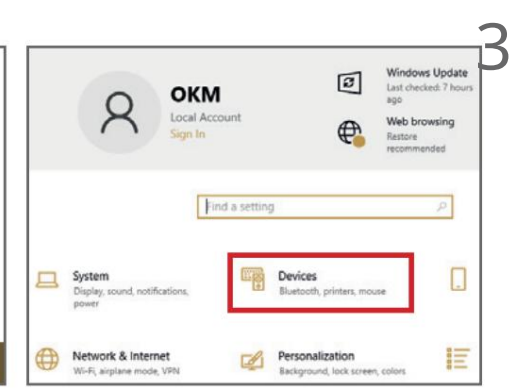
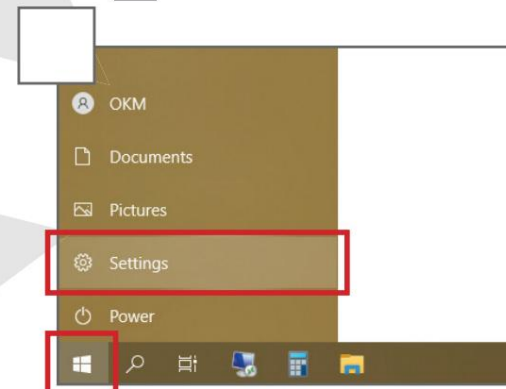
לאחר התחלת ההעברה, האפליקציה רוצה ליצור חיבור Bluetooth למחברת



מקש על חיל בהעברת סריקות.

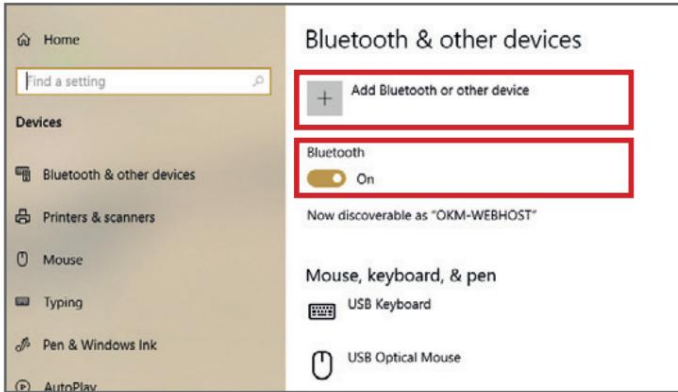
עם Visualizer 3D Studio.

לחץ על בעת התאמת Bluetooth בפעם הראשונה, המשך עם השלבים הבאים במחשב הנייד: ופתח את הגדרות > מכשירים:



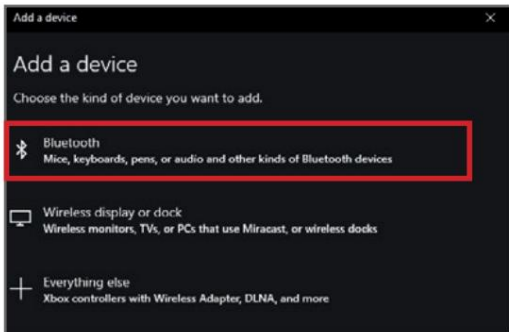
העברת קבצים

4



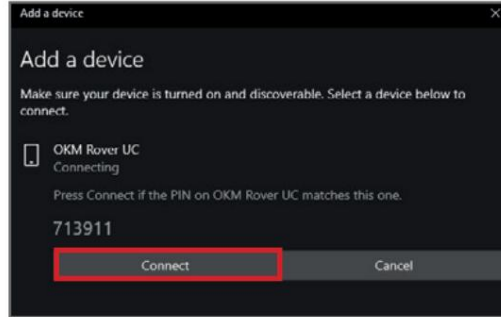
ודא Bluetooth שמופעל.

לאחר מכן לחץ על הוסף Bluetooth או מכשיר אחר.



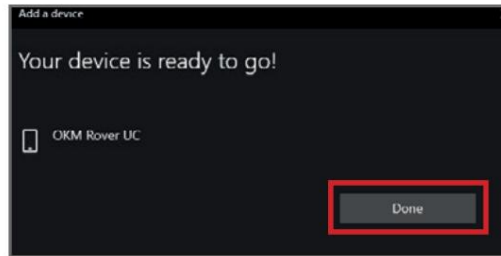
לאחר מכן לחץ על Bluetooth.

אשר את ה-NIP:



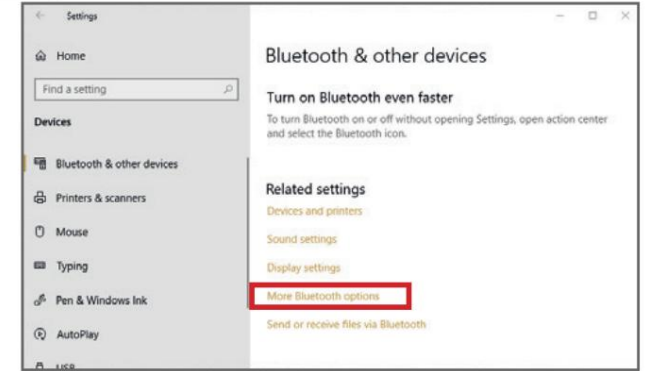
1. לחץ על התאמה בשעון החכם.

2. לחץ על התחבר בתיבת הדו-שיח של Windows.



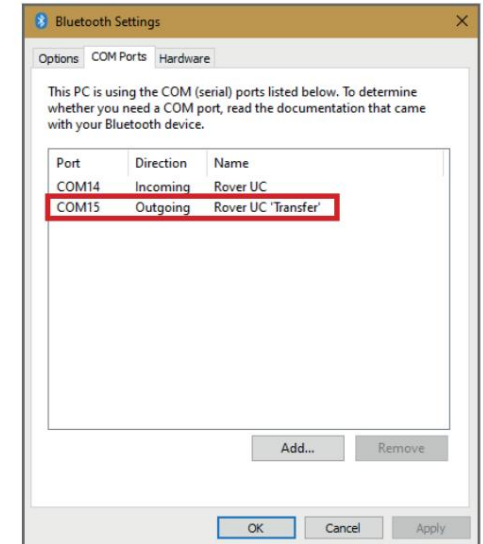
אשר בלחיצה על סיום.

6. בתום הפעולה, הוסיף את ה-Bluetooth של OKM Rover UC. על מנת להתחבר, נסבות.



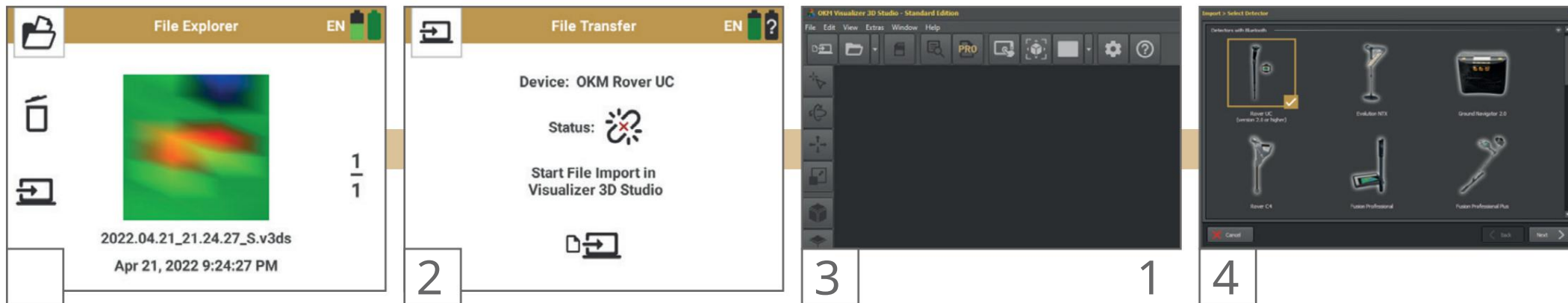
ודא שהמכשיר שלך מופעל.

בחלון הדו-שיח החדש בחר בכרטיסייה יציאת COM וציון את היציאה שלך עבור 'Transfer' של OKM Rover UC אשר נדרש לייבוא קבצים ראה סעיף 6.2 ייבוא נתוני סריקה בעמוד 32



## 6.2 ייבוא נתוני סריקה באמצעות BLUETOOTH

ודא שעיבוד את השלבים מסעיף 6.1 זיווג BLUETOOTH בעמוד 30



לאחר השלמת תוכנית Visualizer 3D Studio, לחץ על כפתור 'Start File Import in Visualizer 3D Studio' כדי להעביר את הנתונים לאזור התחילת התוכנית, האפליקציה תעביר את הנתונים ל-Bluetooth ולתוכנית עם Visualizer 3D Studio. מהתפריט או לחץ על הסמל בסרגל הכלים הראשי.

בחר Rover UC (גרסה 2.0 ומעלה) מתוך הרשימה ולחץ על הבא.

כדי להתחיל בהעברת סריקות, הקש על

בעת התאמת אפליקציית Rover UC בפעם הראשונה, אנו ודא שעיבוד את השלבים בסעיף 6.1 זיווג BLUETOOTH בעמוד 30

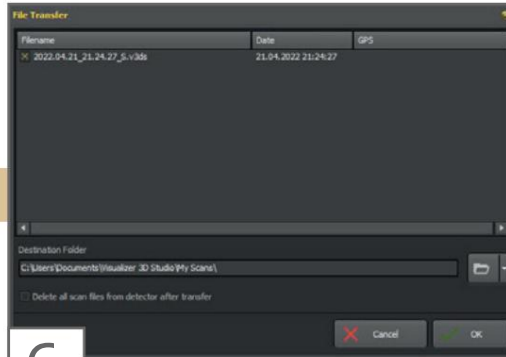
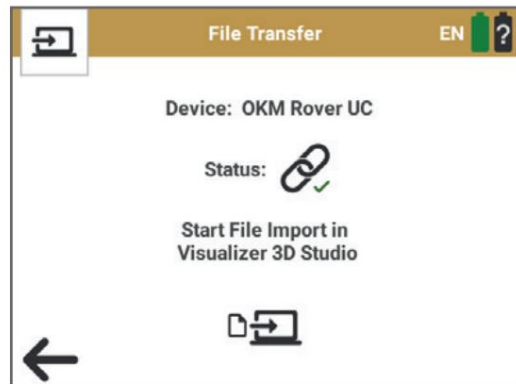




5

בחר את הממשק הנכון (יציאת COM, ראה סעיף 6.1 זיווג BLUETOOTH בעמוד 30 שלב (6) ולחץ על בסדר. ✓

חיבור Bluetooth-היוקם.



6

המתן רגע עד שכל הקבצים יופיעו.

סמן את קבצי הסריקה שברצונך להעביר למחברת ולייבא Visualizer 3D Studio. -ב

לחיצה ימנית על רשימת הקבצים פותחת תפריט קופץ עם אפשרויות בחירה נוספות.

אל תשכח לבחור ספריית ייבוא עבור הקבצים שלך.

אתה יכול לסמן את תיבת הסימון "מחק הכל..." אם ברצונך למחוק את כל קבצי הסריקה שהועברו מה-

המכשיר לאחר ההעברה.

אשר ✓ אישור כדי לסיים את הייבוא.

### 6.3 ייבוא נתוני סריקה באמצעות כבל

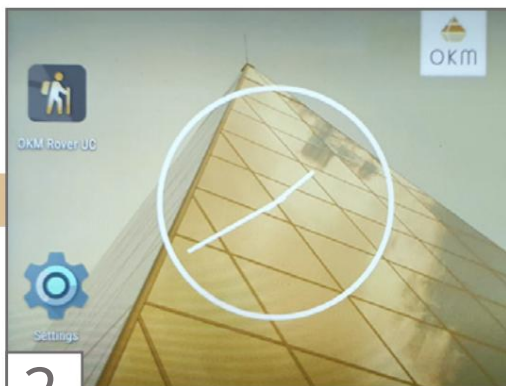
לחלופין, אתה יכול להעביר את קבצי הסריקה שלך באמצעות כבל. השתמש בכבל הטעינה הכלול בהיקף המשלוח של השעון החכם Rover UC.



1

הפעל את השעון החכם וחבר את כבל טעינה.

השעון החכם יציג כעת את מסך הטעינה:



2

החלק ימינה כדי לחזור למסך ההתחלה.

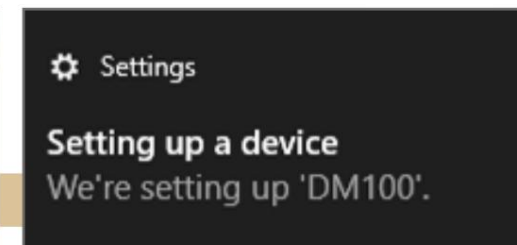
הקש על הגדרות, החלק למעלה ובחר התחבר:



3

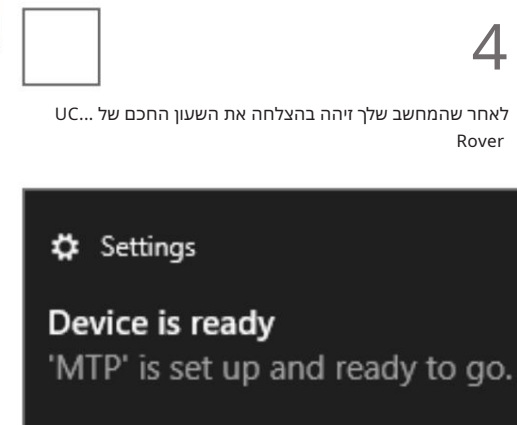
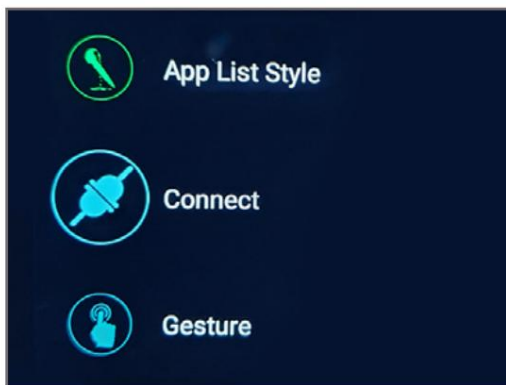
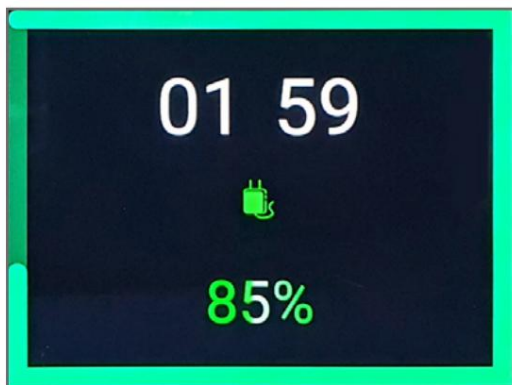
בחר USB.

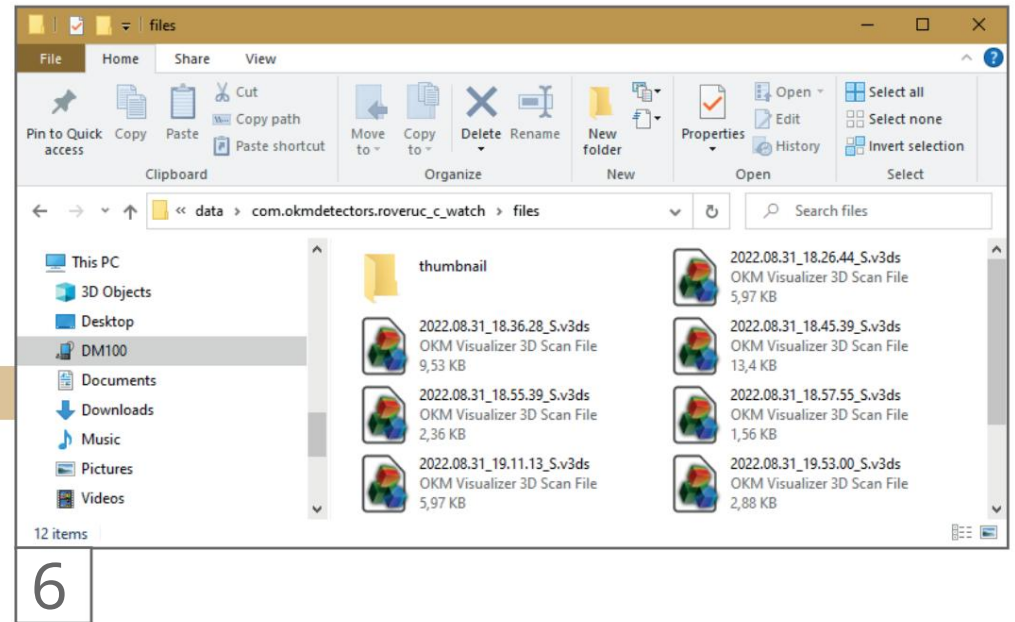
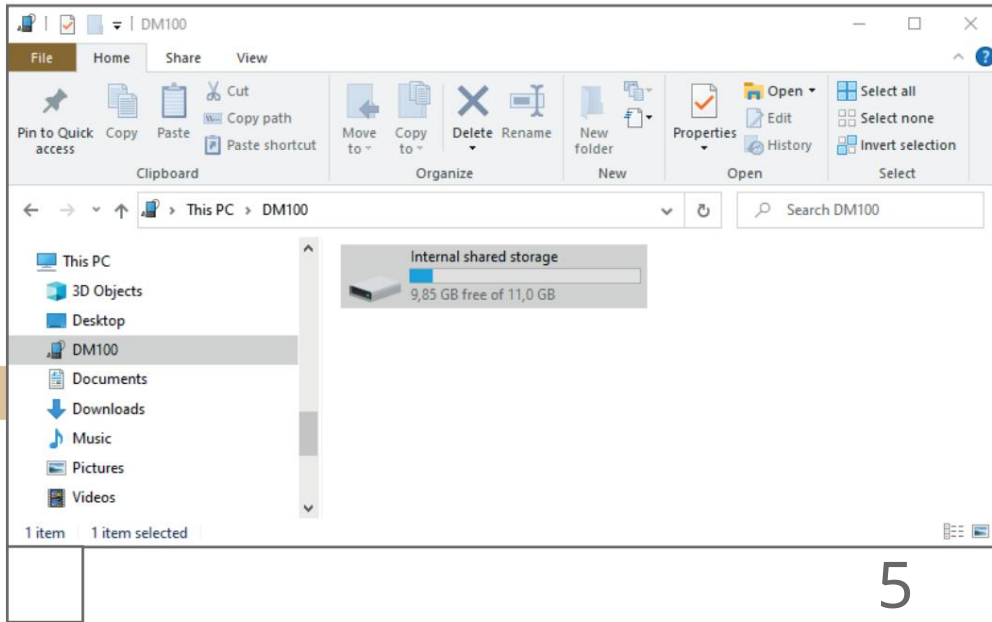
הגדרת ברירת המחדל של USB היא טעינת המכשיר הזה. בחר העבר קבצים וחזור למסך ההתחלה על ידי החלקה ימינה.



4

לאחר שהמחשב שלך זיהה בהצלחה את השעון החכם של UC... Rover





...הוא יתווסף למחשב זה בסייר Windows שלך. בחר את המכשיר ועיין באחסון המשותף הפנימי שלו:

העתק את קבצי ה-sd3v למחשב האישי שלך. לאחר מכן, ניתן לפתוח את קבצי ה-sd3v. Visualizer 3D Studio.

אנדרואיד > נתונים > com.okmdetectors.roveruc\_c\_watch > קבצים



למידע נוסף על טיפול בגלאי שלך, אופטימיזציה של סריקות קרקע תלת-ממדיות וביצוע ניתוחי סריקה, עיין בתיעוד הבא:

הדרכות והדרכות של youtube-playlist-rover-uc  
 rover-uc-tutorials www.okmdetectors.com/  
 Rover UC www.okmdetectors.com/

מדריך סריקת קרקע תלת-ממדית: הכן, בצע וייעול סריקות [www.okmdetectors.com/ground-scan-guide](http://www.okmdetectors.com/ground-scan-guide)

תיעוד: Visualizer 3D Studio ניתוח וערוך תמונות סריקת תלת מימד [analyzing-and-editing-3d-scan-images](http://analyzing-and-editing-3d-scan-images)  
[www.okmdetectors.com/blogs/v3ds-documentation/](http://www.okmdetectors.com/blogs/v3ds-documentation/)

## OKM גלאים גרמניה

מבוסס באלטנבורג, גרמניה, אנו מפתחים ומייצרים גלאים גיאופיזיים מאז 1998. טכנולוגיית הזיהוי הייחודית שלנו עוזרת לדמיין חפצים ומבנים קבורים.

OKM GmbH

Julius-Zinkeisen-Str. 7 | 04600 אלטנבורג | גרמניה



+49 3447 499300 0

+49 162 419 2147

info@okmdetectors.com

www.okmdetectors.com

