

T Gold And Metal Detector TITAN GER 1000



GERMAN INDUSTRY
WWW.GERDETECT.DE

TITAN GER - 1000

5 systèmes en un seul dispositif

Systeme d'induction
d'impulsion



Systeme de
magnétomètre



Systeme à longue
portée



systeme de
recherche ionique



Systeme d'imagerie
3D





Critical Warning

...

Veillez-vous assurer que toutes les précautions sont prises contre tout risque.

N'utilisez pas votre appareil lorsqu'il pleut ou sur un sol très humide

Allumez votre appareil après vous être assuré que toutes les pièces sont en place

Assurez-vous que la batterie de l'appareil est complètement chargée avant de procéder à la recherche de la cible.

Si la batterie commence à émettre un son, fermez l'appareil et rechargez la batterie

Ne démarrez pas le système d'induction d'impulsion sans connecter le câble de la bobine à l'appareil, si non l'appareil ne fonctionnera pas.

Il est recommandé de lire le manuel d'utilisateur avant d'utiliser l'appareil pour mieux comprendre son fonctionnement et effectuer une recherche efficace et réussie.

Si l'appareil émet du son et à s'éteigne brusquement, mettez la batterie en charge et n'essayez pas de démarrer l'appareil sans que la batterie soit complètement chargée



Aperçu

- Cher client, merci d'avoir choisi le TITAN GER – 1000
- Cet appareil vous permet de détecter l'or et les trésors souterrains
- TITAN GER - 1000 est conçu pour atteindre 45 mètres sous terre et 2500 mètres
- de front range, il contient cinq systèmes pour identifier votre cible souterraine et confirmer sa profondeur

Attention : soyez conscient des ressources de haute tension et n'utilisez pas de chargeur autre que le chargeur d'origine fourni avec l'appareil

L'unité principale de l'appareil est sous garantie contre toutes les pannes électroniques deux (2) ans à partir de la date d'achat.

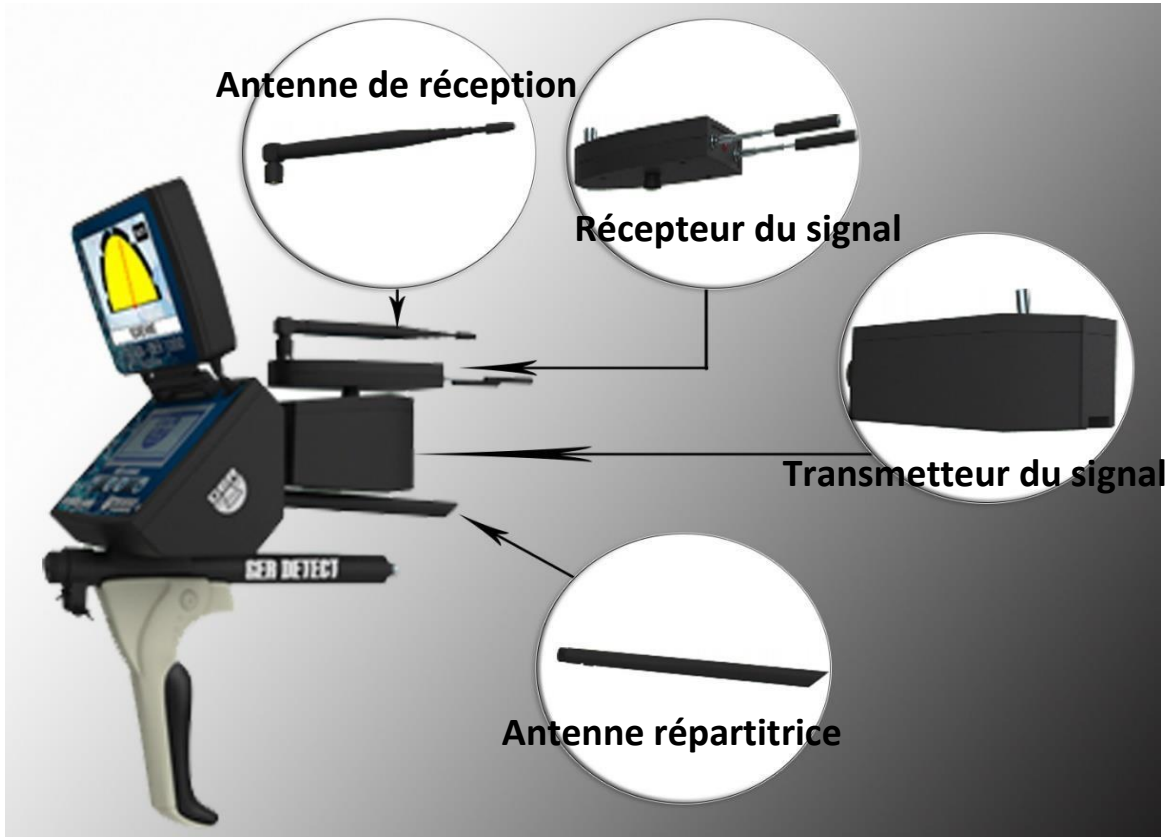
Tout dommage causé par erreur d'utilisateur n'est pas couvert par cette garantie

La batterie, l'antenne et la tablette ne sont pas comprises dans cette garantie

Vous devez suivre les instructions du mode d'emploi de l'appareil afin d'éviter les erreurs et utiliser .proprement votre appareil

1

système à longue portée



Ce système est spécialisé pour couvrir de vastes zones et localiser la cible dans un rayon d'1 mètre carré jusqu'à une profondeur de 45 mètres sous-sol et un front range de 2 500 mètres.

Les parties du système à longue portée

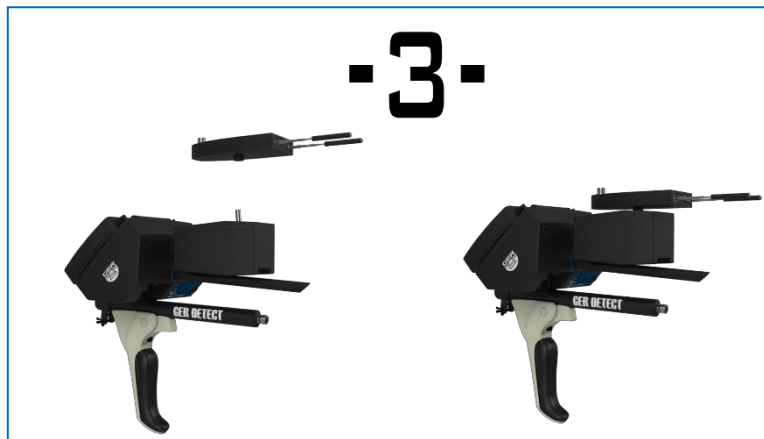
Branchez l'antenne répartitrice



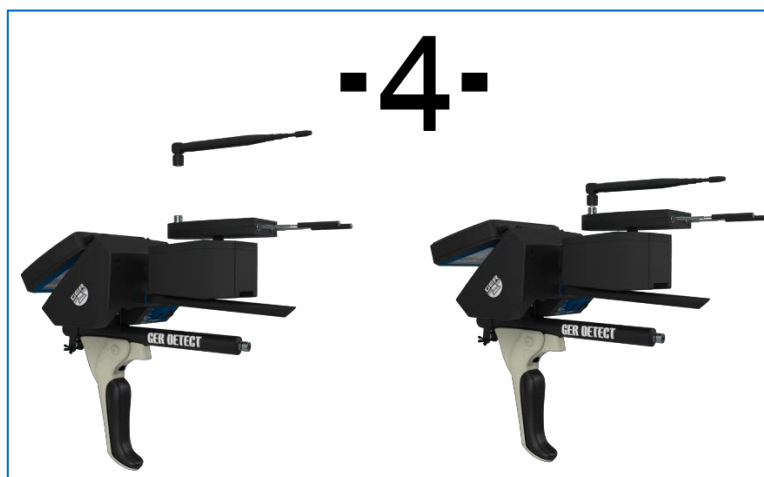
Ensuite branchez le
transmetteur du
signal



Puis branchez s.v.p. le
récepteur du signal



Connectez l'antenne
de réception.

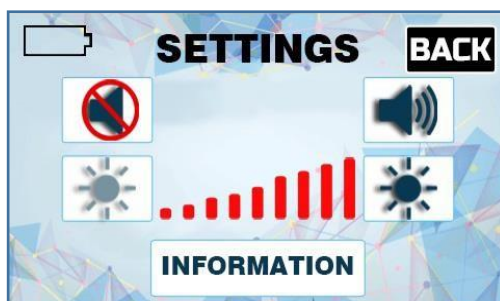


- Connectez la batterie à l'appareil.
- Allumez l'écran de l'appareil et démarrez le dispositif à travers le bouton **ON / OFF**



CLIQUEZ SUR L'ÉCRAN DE L'APPAREIL POUR AFFICHER LA LISTE DES LANGUES

L'APPAREIL FONCTIONNE EN QUATRE LANGUES : (**ALLEMAND-ANGLAIS-FRANÇAIS-ARABE**)



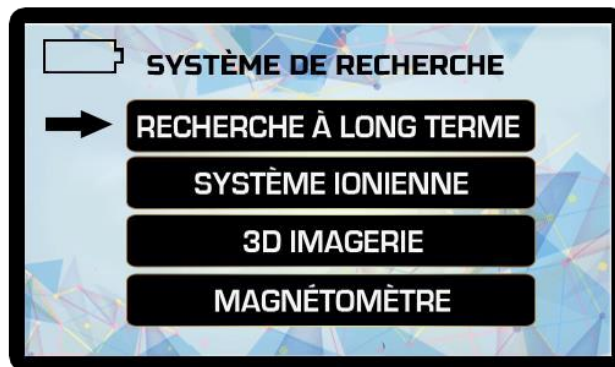
Appuyez sur l'icône de réglage pour accéder à l'écran de réglage



Cliquez sur le bouton information pour accéder aux informations

Après avoir sélectionné la langue désirée, vous avez choisi (**Anglais par exemple**)

Le menu de systèmes de recherche apparaîtra (**Sélectionnez le système de recherche à longue portée**)



Après avoir sélectionné le système à longue portée, les métaux que ce système peut détecter apparaîtront :

Choisissez le métal à rechercher dans la liste de métaux en faisant pression sur le nom du métal, (**or enfoui par exemple**)

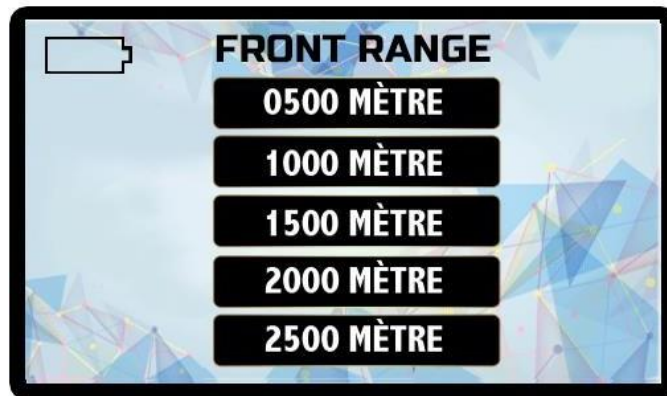


Après avoir sélectionné le métal à rechercher, les options de recherche apparaîtront

Choisissez Front Range en fonction de la zone que vous voulez travailler essus

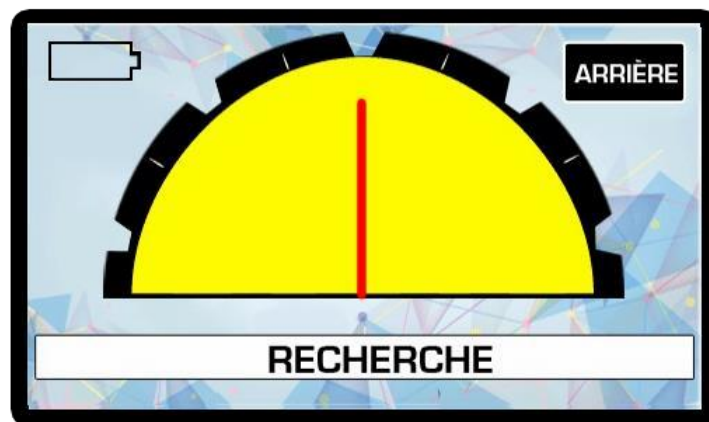
Vous pouvez choisir entre (**0500 M - 1000 M - 1500 M - 2000 M - 2500 M**)

Choisissez **2500 M** par exemple.



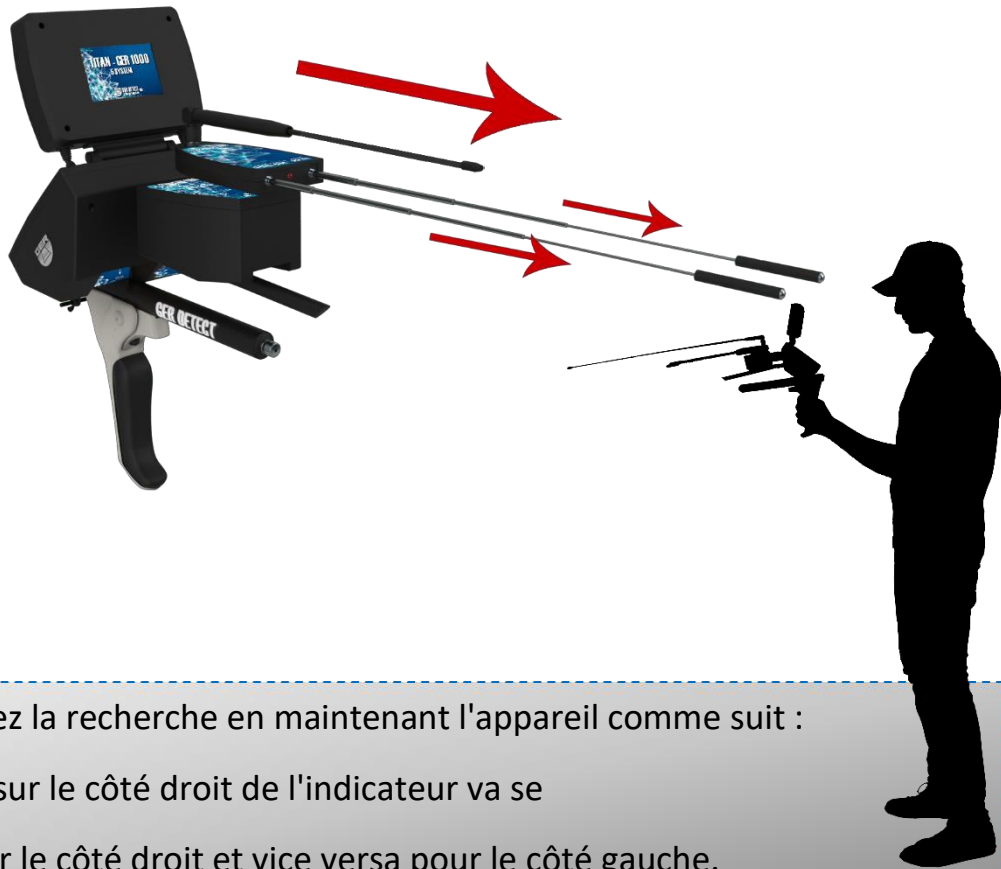
Après avoir sélectionné Front Range, l'écran de recherche apparaîtra qui contient un indicateur, qui vous guidera directement vers la cible. Assurez-vous que l'antenne est pointée vers l'avant.

Régalez l'antenne avec l'indicateur sur l'écran pour recevoir un signal précis.



Augmenter la longueur des antennes de réception

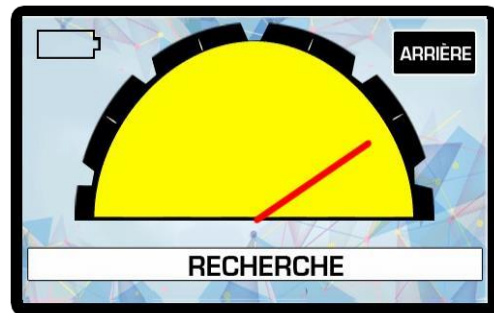
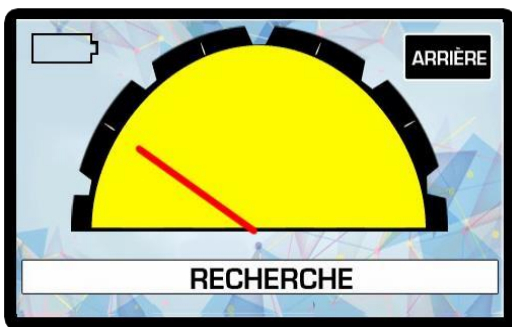
Pour que l'appareil puisse détecter des cibles même à **2500** mètres



Commencez la recherche en maintenant l'appareil comme suit :

Si la cible sur le côté droit de l'indicateur va se

Pointer sur le côté droit et vice versa pour le côté gauche.



Après avoir détecté la cible, confirmez la cible dans quatre directions



Du nord au sud

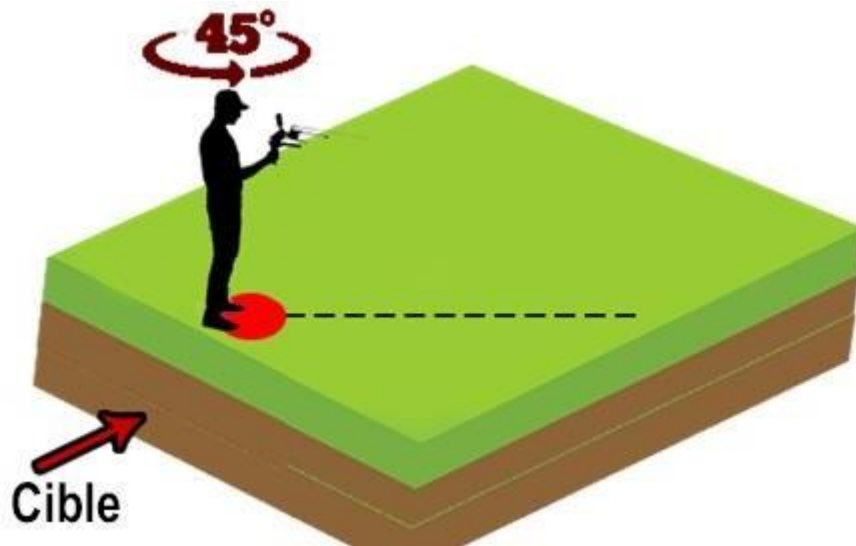
Du sud au nord

D'est en ouest

D'ouest en est

Pour déterminer la profondeur de la cible découverte, mettez-vous debout au-dessus de la cible puis tournez-vous à **45** degrés

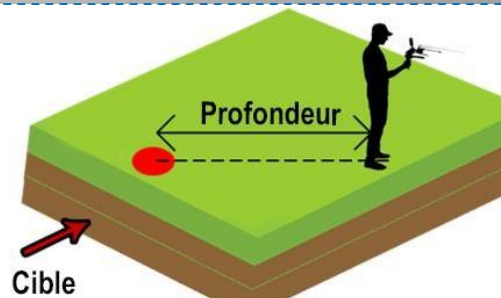
Marchez tout droit jusqu'à ce que l'antenne se dirige vers le sens inverse.



Mesurez la distance entre l'antenne pointant vers le sens inverse et le Centre de la cible.

La distance entre l'antenne pointant vers la direction opposée de la cible et Le point central est égal à la profondeur de la cible.

Par exemple, si la distance est de **10 m**, la profondeur de la cible est de **10**.



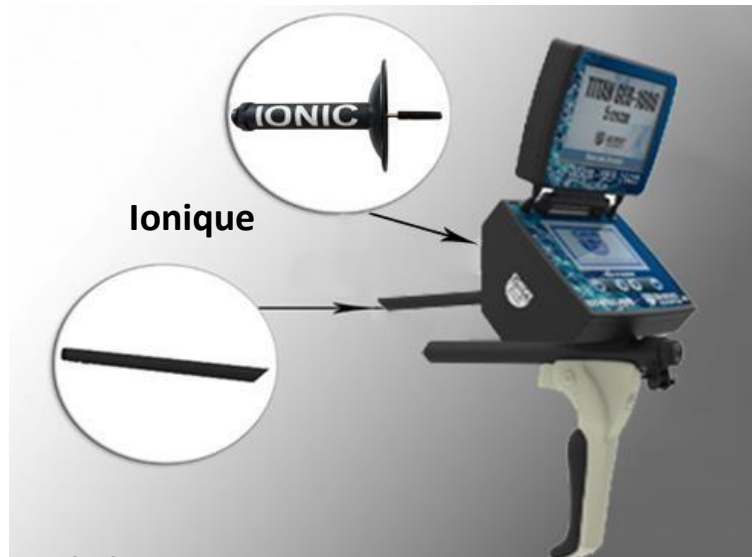
La cible doit être enterrée pendant de nombreuses années pour que le champ ionique se forme, ce qui aidera les prospecteurs à suivre et détecter la cible.

Par conséquent, tester l'appareil sur des métaux posés au sol ou sur des métaux nouvellement enterrés ne montrera réellement la capacité et la fonctionnalité réelles de cet appareil ni à détecter la cible ni à atteindre sa profondeur.

La raison en est que les champs ioniques sont des radiations d'or et d'autres métaux qui sont dans le sol depuis longtemps et qui ont été liés et interagis avec le sol et la nature de la terre et ont été régulés par des champs magnétiques nord et sud - Ces caractéristiques ne se concrétisent pas dans l'or et les autres métaux lorsqu'ils existent sur le sol ou nouvellement enfouis.

2

Le système de recherche ionique



Antenne répartitrice

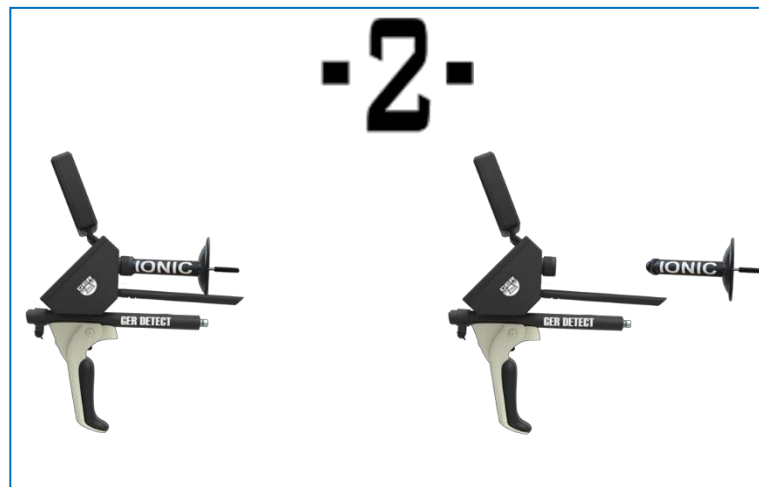
Ce système est spécialisé pour couvrir de vastes zones et localiser la cible dans un rayon d' **1 mètre** carré jusqu'à une profondeur de **45 mètres** sous-sol et le front Range jusqu'à **2500 mètres** verticalement .

Connecter les composants

Branchez l'antenne répartitrice



Connectez le capteur ionique



- Connectez la batterie à l'appareil

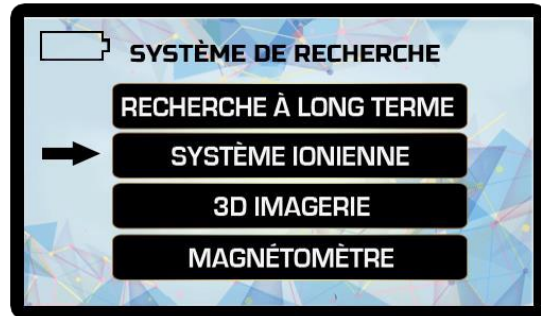
- Allumez l'écran après avoir démarré l'appareil à l'aide de l'interrupteur **ON / OFF**



Lancez l'écran de l'appareil pour afficher la liste des langues

L'appareil fonctionne en quatre langues:

(ALLEMAND-ANGLAIS-FRANÇAIS-ARABE)



Après avoir sélectionné la langue désirée pour effectuer votre recherche, (**Anglais par exemple**)

Le menu des systèmes de recherche apparaîtra, sélectionnez le système de recherche : **IONIENNE**

Après avoir sélectionné le système ionique, vous devez déterminer la direction du nord vers sud.



Du nord au sud

Du sud au nord

D'est en ouest

D'ouest en est

Après avoir sélectionné le système ionique, l'écran de recherche apparaîtra.

Pointez l'appareil vers le sol si l'appareil commence à émettre un bip sonore, vous devez calibrer l'appareil avec la terre en appuyant sur le **bouton d'étalonnage** comme suit :

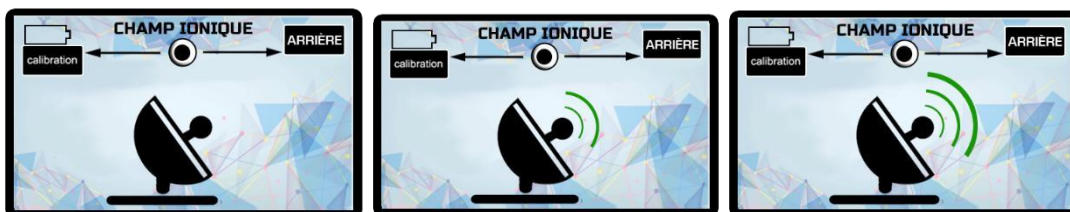


Après avoir terminé le calibrage, démarrez la recherche tout en déplaçant l'appareil **180 degrés** à droite et à gauche.

Lorsque l'appareil détectera une cible, il commencera à émettre un son.

De plus, l'indicateur vous fera une alerte lors de la découverte d'une cible

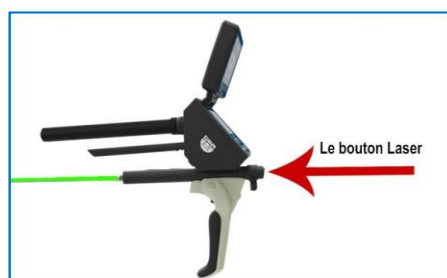
Le son commencera à accélérer lorsque vous serez proche de la cible.



VOUS POUVEZ ÉGALEMENT UTILISER LE SYSTÈME DE RECHERCHE IONIQUE PENDANT LA CONDUITE D'UN VÉHICULE COMME SUIT :



En cas vous auriez un souci de vision, vous pouvez utiliser le bouton laser **ON OFF** pour localiser l'endroit de la cible



Remarque :

Lorsque vous utilisez le système de recherche ionique, vous ne devez jamais placer l'appareil vers le nord, parce que l'appareil automatiquement émettra un son (car l'appareil sera dans ce cas inversé vers les champs magnétiques qui relient le nord au sud.)

La cible doit être enterrée pendant de nombreuses années pour que le champ ionique se formera, ce qui aidera les prospecteurs à suivre et détecter la cible.
Par conséquent, tester l'appareil sur des métaux posés au sol ou sur des métaux nouvellement enterrés ne montrera réellement la capacité et la fonctionnalité réelles de cet appareil ni à détecter la cible ni à atteindre sa profondeur.
La raison en est que les champs ioniques sont des radiations d'or et d'autres métaux qui sont dans le sol depuis longtemps et qui ont été lié et interagis avec le sol et la nature de la terre et ont été régulés par des champs magnétiques nord et sud - Ces caractéristiques ne se concrétisent pas dans l'or et les autres métaux lorsqu'ils existent sur le sol ou nouvellement enfouis.

3

Système d'imagerie 3D



Ce système est conçu pour vous montrer la zone numérisée sur l'écran de la tablette en photo tridimensionnelle et à travers laquelle vous pouvez spécifier la taille de la cible, sa forme et sa profondeur sous-sol (jusqu'aux 45 mètres).

Brancher les pièces

Branchez l'antenne Répartitrice

-1-



Branchez le capteur d'imagerie 3D



Branchez le support de la tablette au dispositif



Installez la tablette au support fourni avec l'appareil. Notez s.v.p. que ce Système contient un programme d'analyse pour afficher la photo en 3D



-Allumez votre tablette pour établir une connexion Bluetooth entre l'appareil et le programme d'analyse.

Cliquez sur l'option Desktop



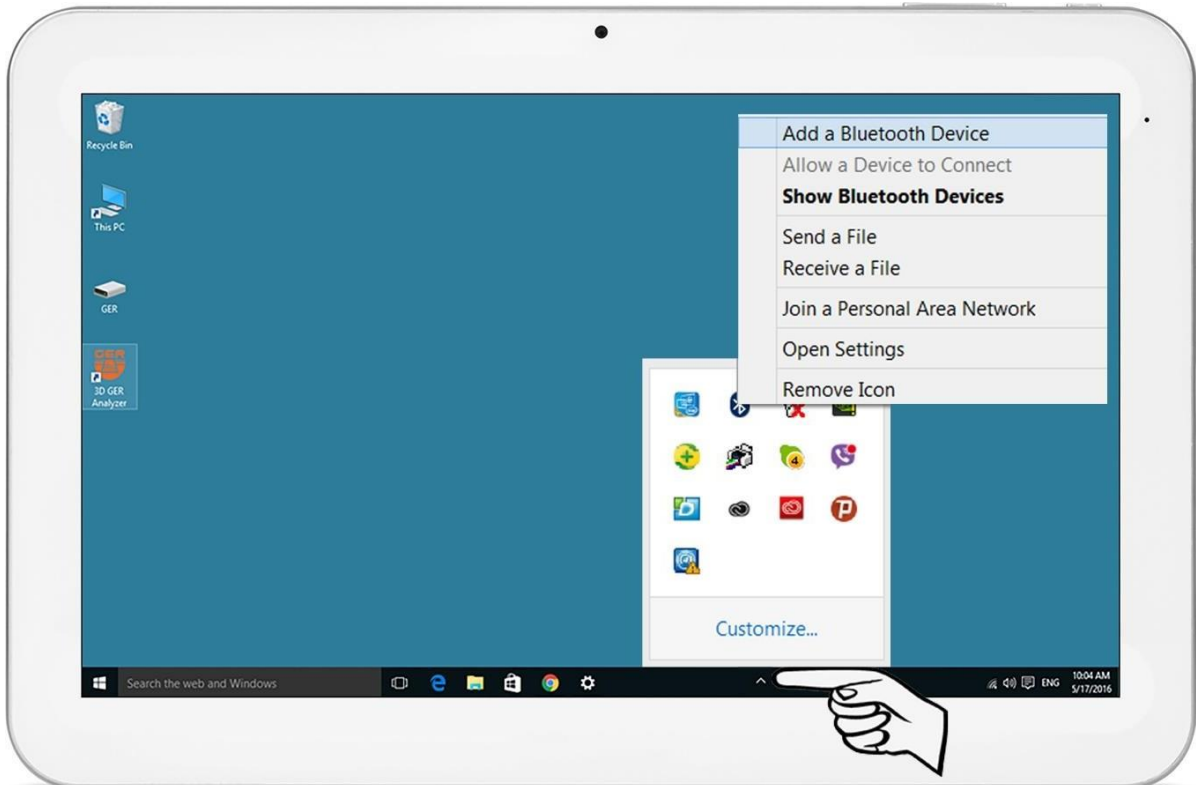
L'écran du bureau apparaîtra.

1- Appuyez sur la flèche pour révéler les icônes cachées.

2- Cliquez sur l'icône Bluetooth.

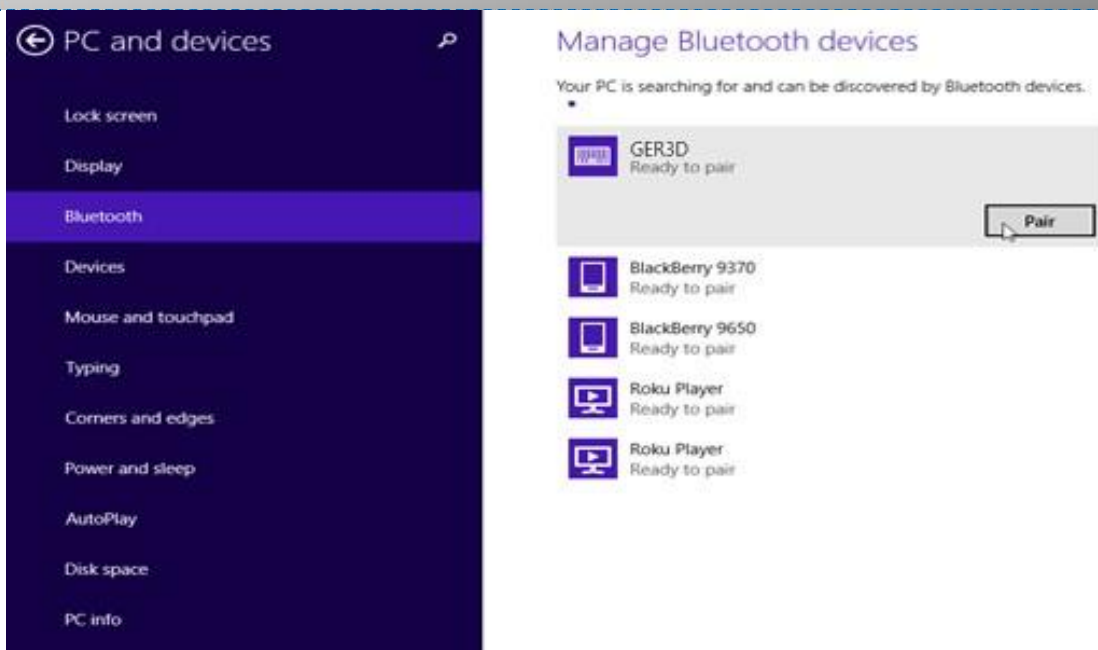
3- Choisissez Ajouter un périphérique Bluetooth

Ajouter un périphérique Bluetooth



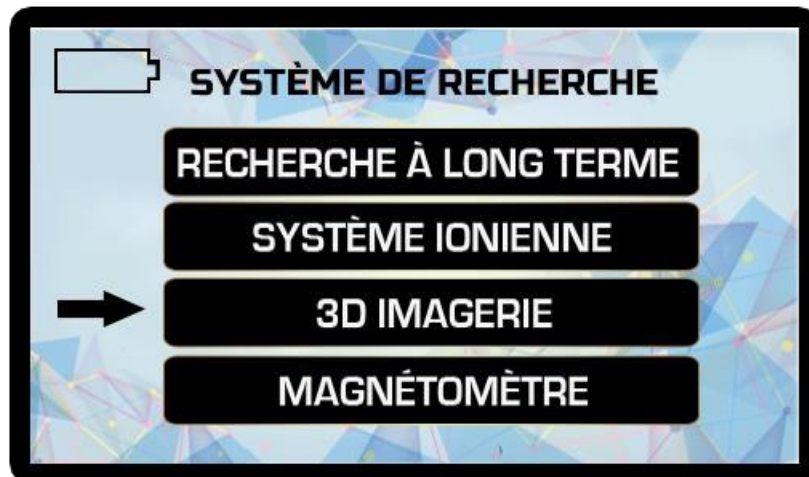
La tablette va commencer à rechercher des périphériques Bluetooth dans la zone.

Lorsque l'appareil Bluetooth apparaît, cliquez sur paire..

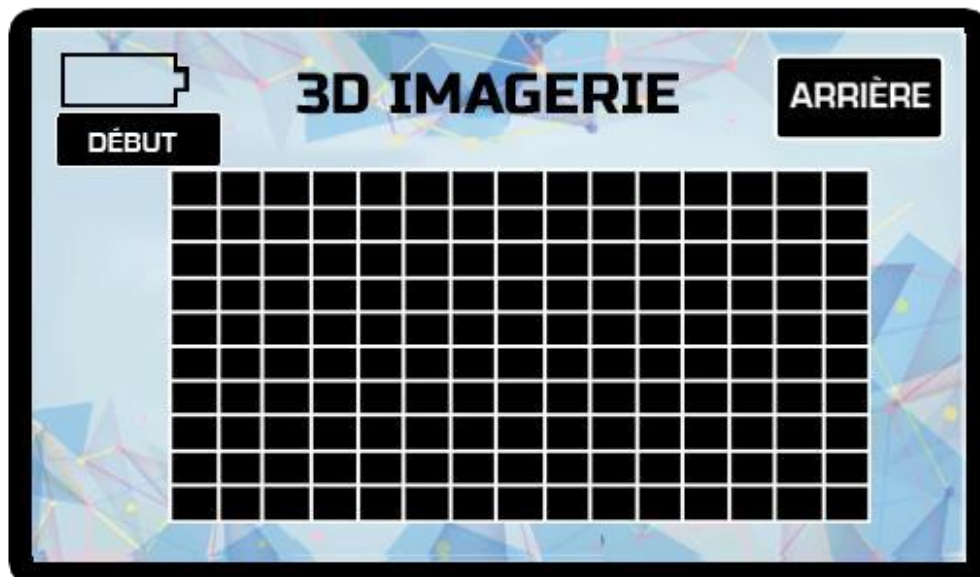


REMARQUE: le mot de passe Bluetooth est par défaut : **1000**

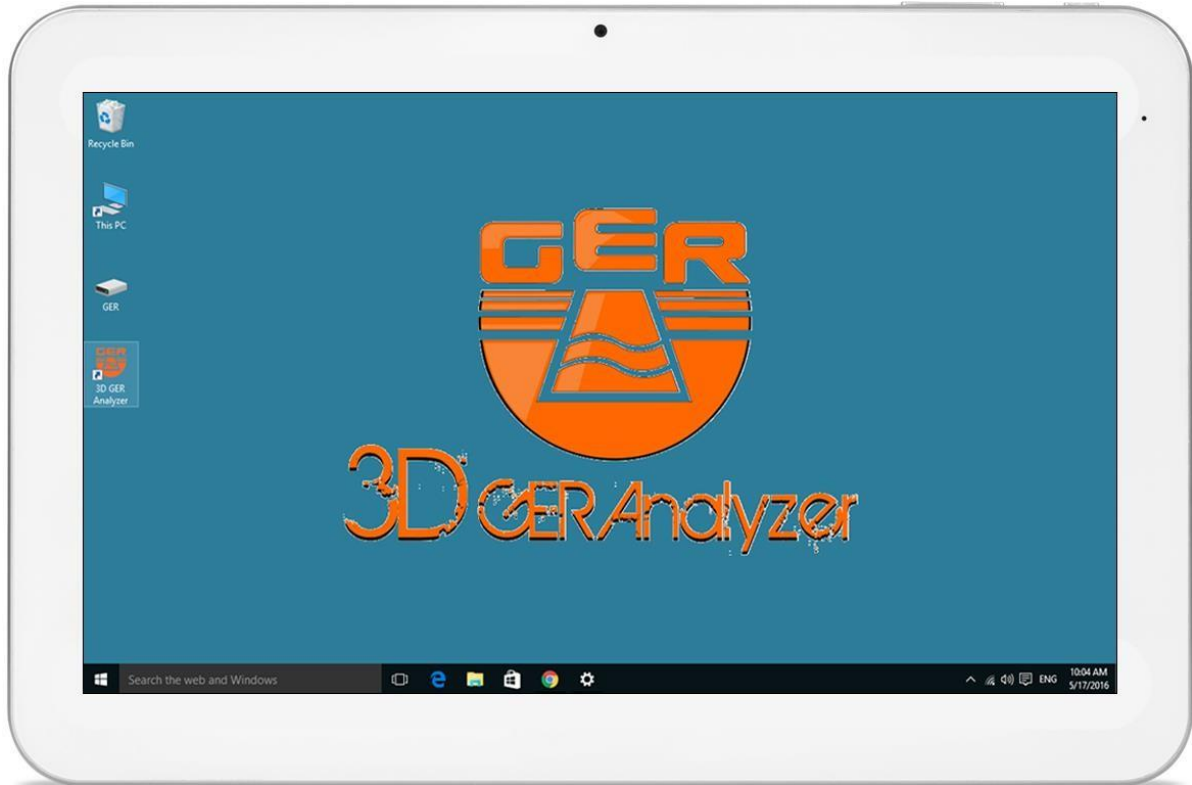
Sélectionnez s.v.p. le système IMAGING 3D (imagerie 3D) dans le menu de système de l'appareil.



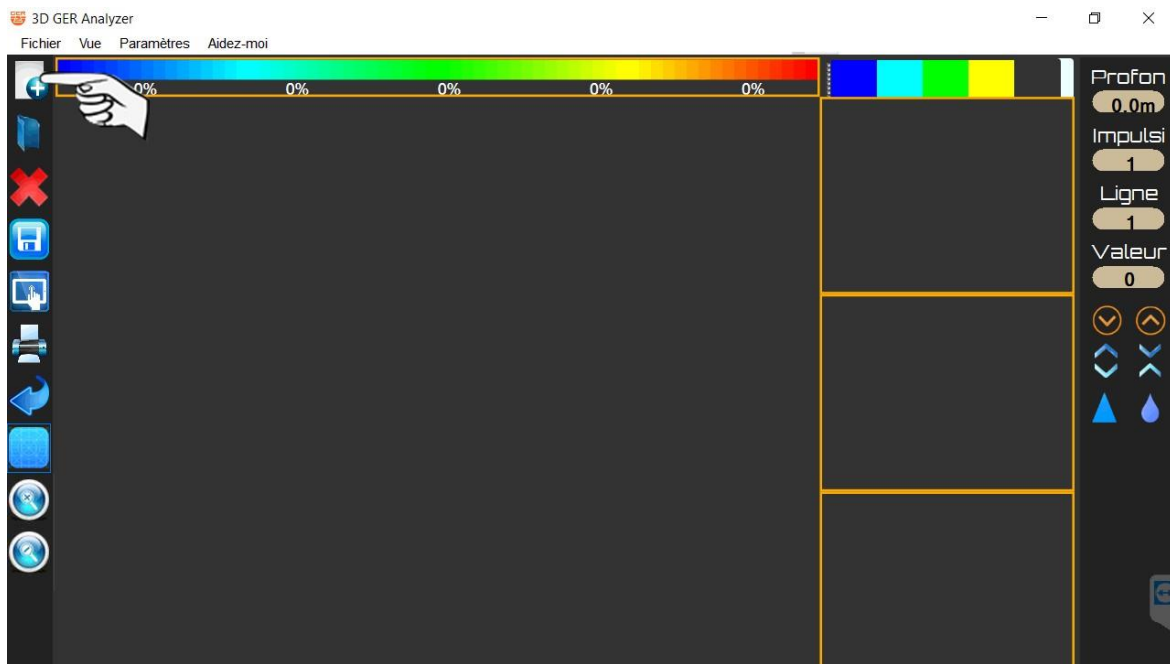
Après avoir sélectionné le système d'imagerie 3D, l'écran de recherche



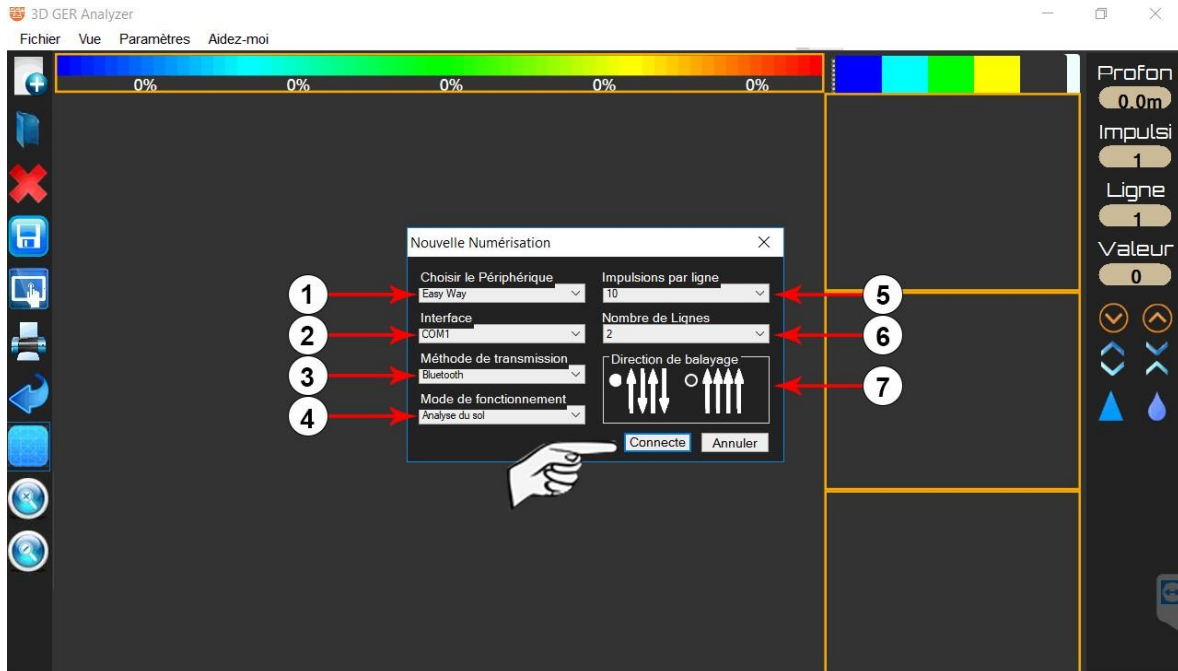
Lancez l'analyseur GER 3D installé sur la tablette



Démarrer un nouveau projet pour scanner le sol en cliquant sur : nouveau scan

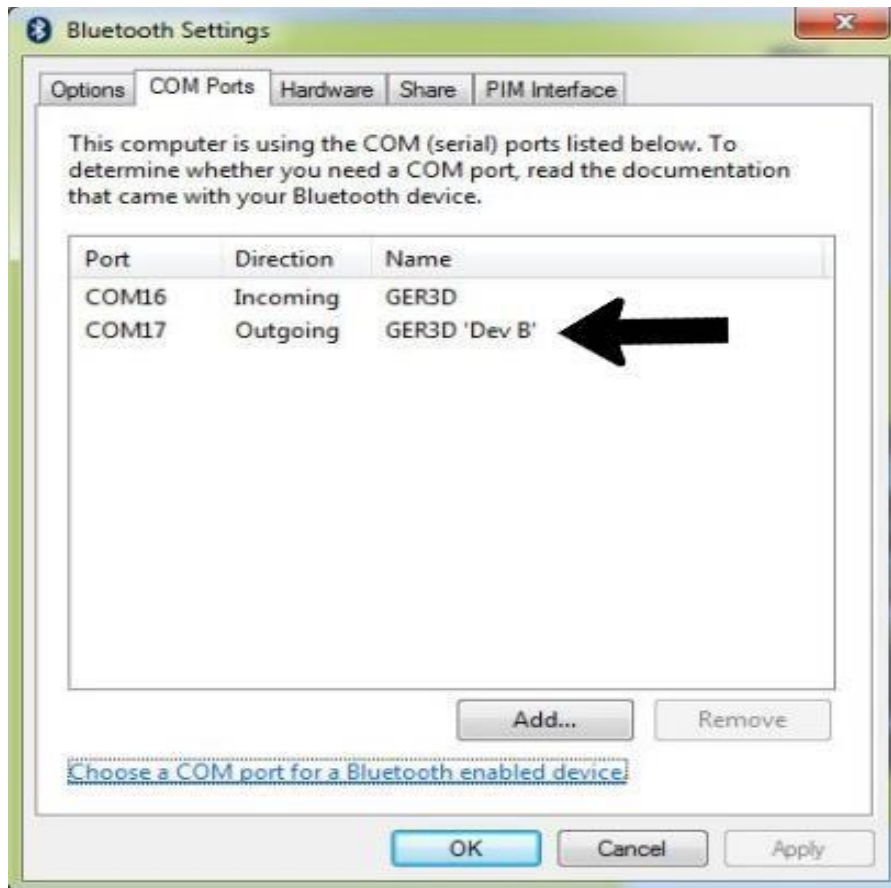


La fenêtre des paramètres de connexion apparaîtra sur l'écran.



Faites entrer les paramètres comme suit

- 1- CHOISISSEZ L'APPAREIL: **TITAN GER**
- 2- INTERFACE: OUVREZ LES PARAMÈTRES BLUETOOTH ET FAITES ENTRER LE NUMÉRO DU COM SORTANT (OUT GOING) COMME L'EXEMPLE **COM 17**



3- MÉTHODE DE TRANSFERT: **BLUETOOTH**

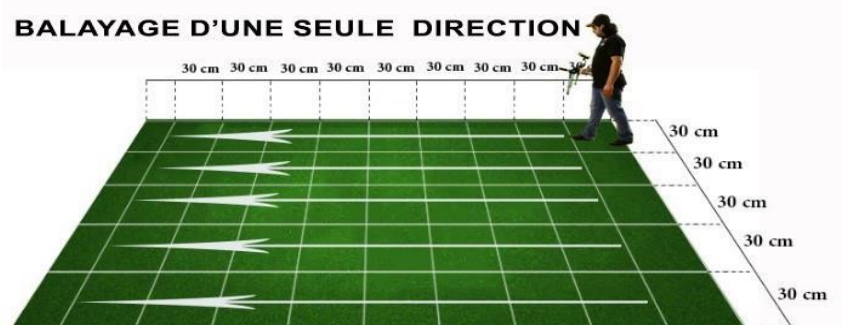
4- MODE DE FONCTIONNEMENT:: **SCAN AU SOL**

5- IMPULSIONS PAR LIGNE: **:10 À 50 (CHAQUE IMPULSION = 30 CM)**

6- - NOMBRE DE LIGNES: 1 À 15 (CHAQUE IMPULSION = 30 CM)

7- DIRECTION DU SCAN: **OPTIONNEL**

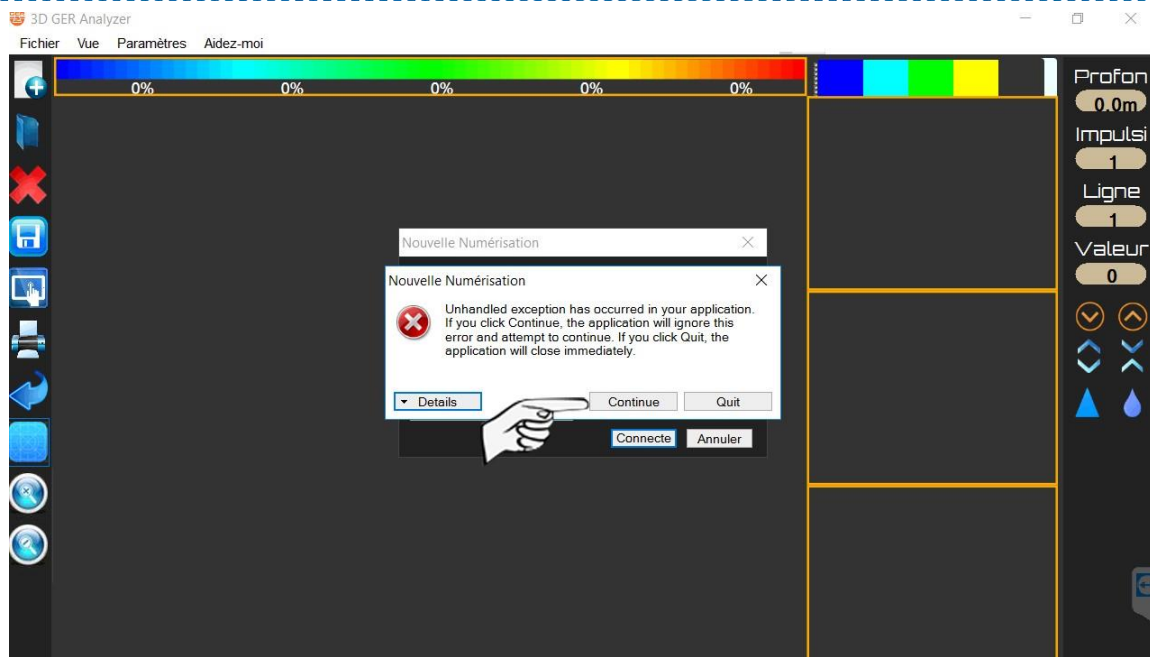
BALAYAGE D'UNE SEULE DIRECTION

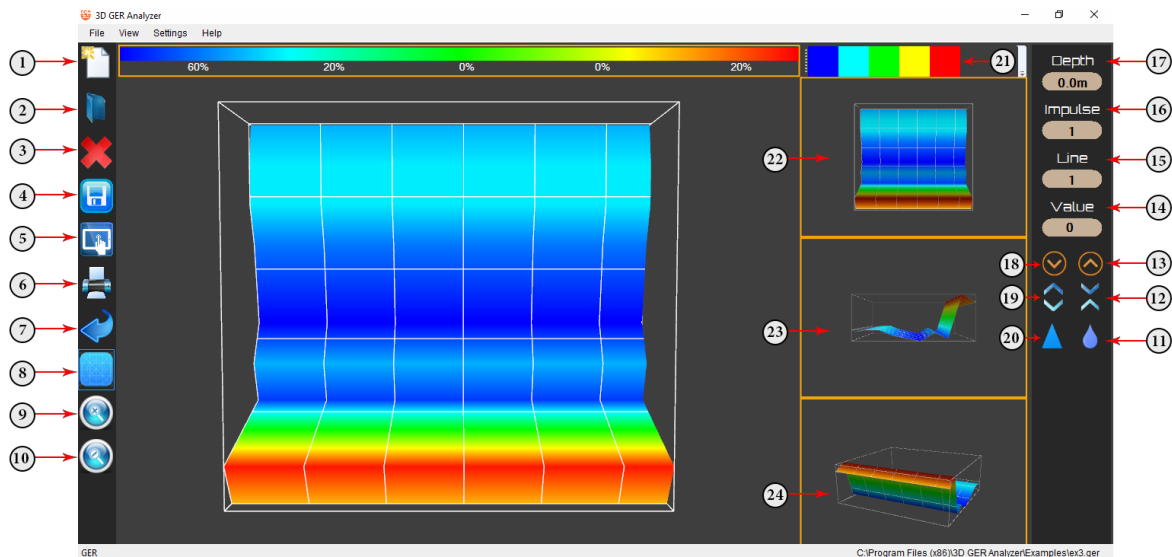




Après avoir entré les paramètres, cliquez sur connecter et passer par la suite à l'appareil.

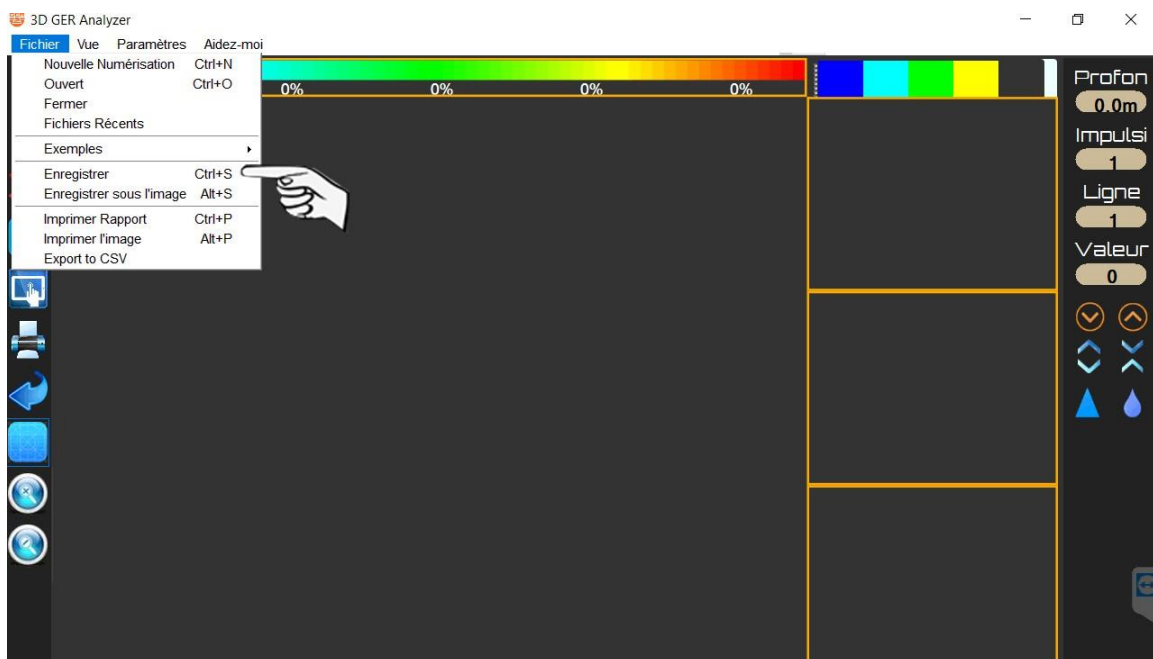
Par conséquent, il commencera à prendre des photos comme suit:





Nr	Renseignements complémentaires
1	Commencer un nouveau scan et déconnectez-vous après la fin de la numérisation
2	Ouvrez le fichier existant déjà sur votre tablette
3	Annulez le scan ou supprimez photos

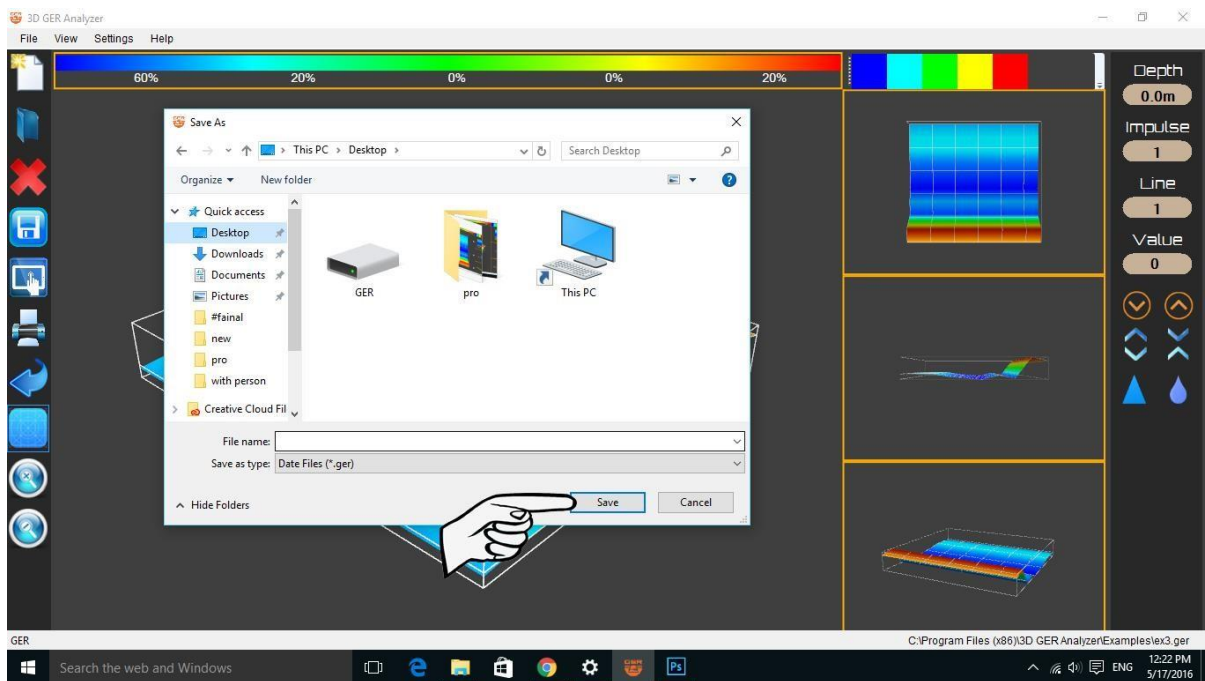
4	Sauvegardez la photo comme file. GER (fichier. GER) pour l'ouvrir en cas de besoin
5	Enregistrer la photo sans option spécifique pour pouvoir modifier quoi que ce soit en cas de besoin
6	Le rapport d'impression vous permet de voir l'emplacement du métal et des autres éléments
7	Pour faire remettre la photo a son état initial
8	To hide and appear the grid which Represent the number of photo in the scan
9	zoom pour agrandir l'image
10	Miniature pour diminuer la taille de la photo
11	Un outil pour clarifier la taille d'une cible qui ne semble pas trop claire (-)
12	Un outil pour clarifier la taille d'une cible qui ne semble pas trop claire (+)
13	Pour voir la cible en grande taille
14	Pour voir la cible en petite taille
15	Faites déplacer ce qui est entre les carrés de la grille pour localiser la profondeur de la zone recherchée
16	Faites déplacer ce qui est entre les carrés de la grille pour localiser la profondeur la zone recherchée
17	La valeur qui va différer entre les métaux, la cavité et le sol
18	lorsque vous localisez la cible pouvez identifier sur quelle ligne elle en est
19	lorsque vous localisez la cible pouvez identifier sur quelle ligne elle en est
20	Profondeur : vous pouvez identifier la profondeur exacte de la cible
21	Cette option vous permet de visualiser la cible en forme 2D & 3D et vous pouvez aussi masquer le sol, les cavités et les métaux
22	Une option de voir la cible de dessous
23	Une option de voir la cible du cote
24	Une option de voir la cible du coin



Après avoir terminé la numérisation, vous pouvez enregistrer les résultats du scan sur la tablette comme un projet pour pouvoir le visualiser à nouveau, vous pouvez également l'enregistrer comme une photo

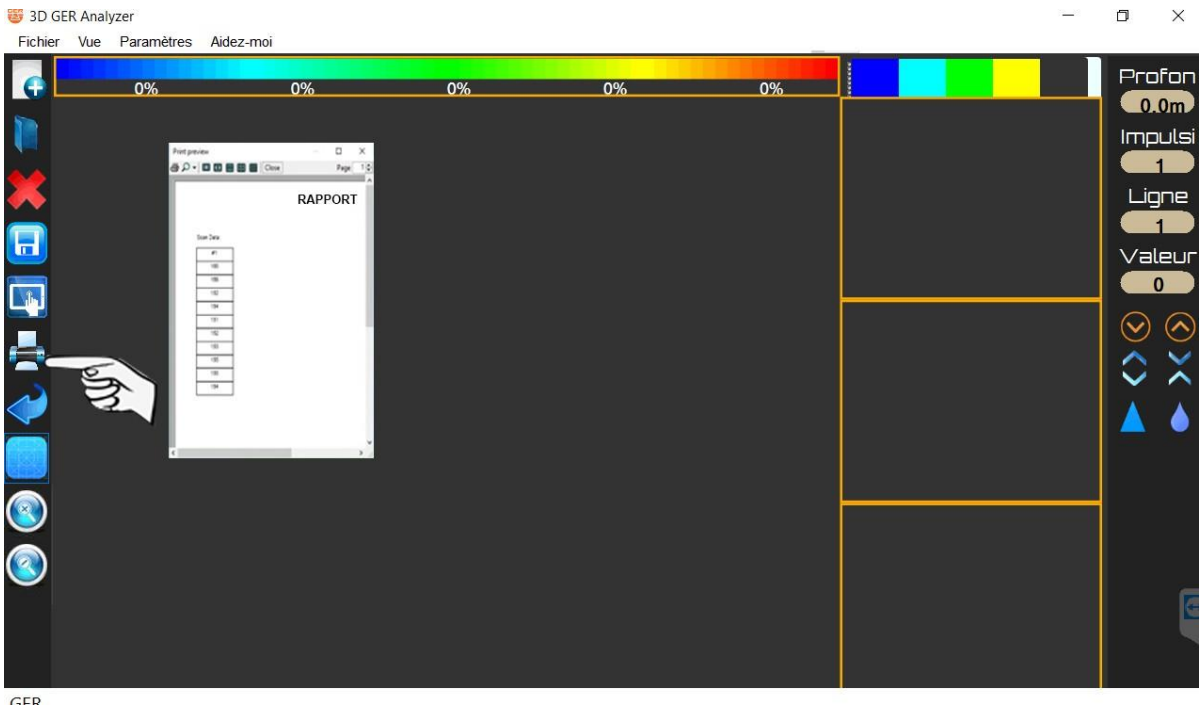
Note : Voici le système de couleurs

rouge	métal	vert	sol
jaune	minéraux	Bleu	cavité



Si vous voulez imprimer votre rapport de recherche, vous pouvez appuyer sur l'icône d'impression, le rapport apparaîtra, et vous pouvez l'imprimer (le nombre dans le rapport c'est la valeur du sol, métaux et cavités)

Notez s.v.p. : si la différence entre deux images (deux carrés) est grande cela signifie que la cible est bonne et si cette différence semble petite cela signifie que la cible peut être vide ou sans valeur.



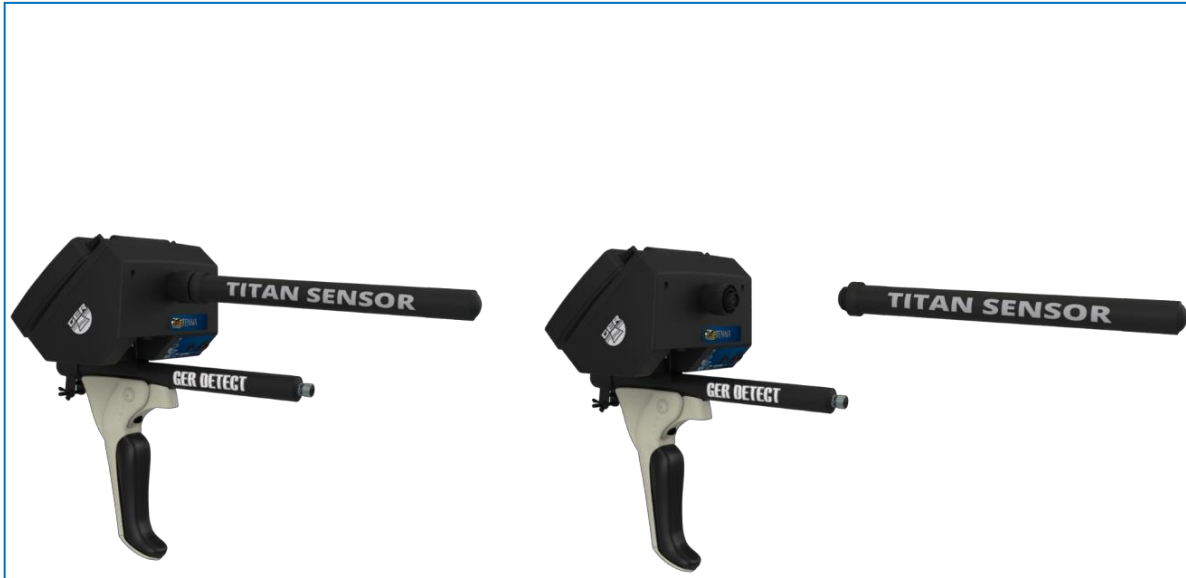
4

Le système magnétomètre



Connecter les composants

Veillez brancher le capteur à l'appareil



Cliquez sur l'écran de l'appareil pour afficher la liste des langues

L'appareil fonctionne en quatre langues :

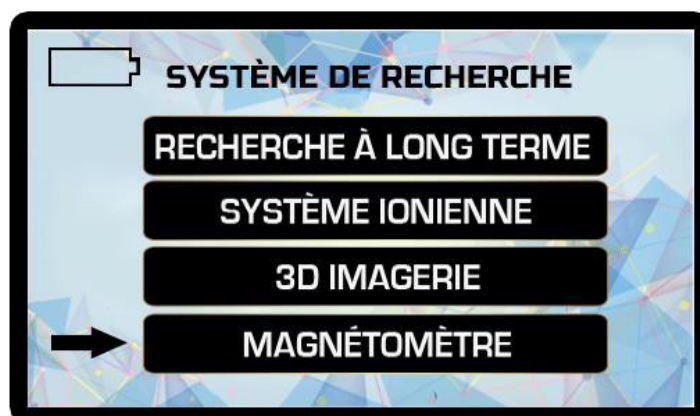
Allemand-Anglais-Français- Arabe



Après avoir sélectionné la langue désirée, vous avez choisis (Anglais par exemple)

Le menu des systèmes de recherche apparaîtra

Sélectionnez le système de recherche **Magnétomètre**



Après avoir sélectionné le système de magnétomètre, vous devez déterminer la direction du nord / sud

Du nord au sud

Du sud au nord

D'est en ouest

D'ouest en est

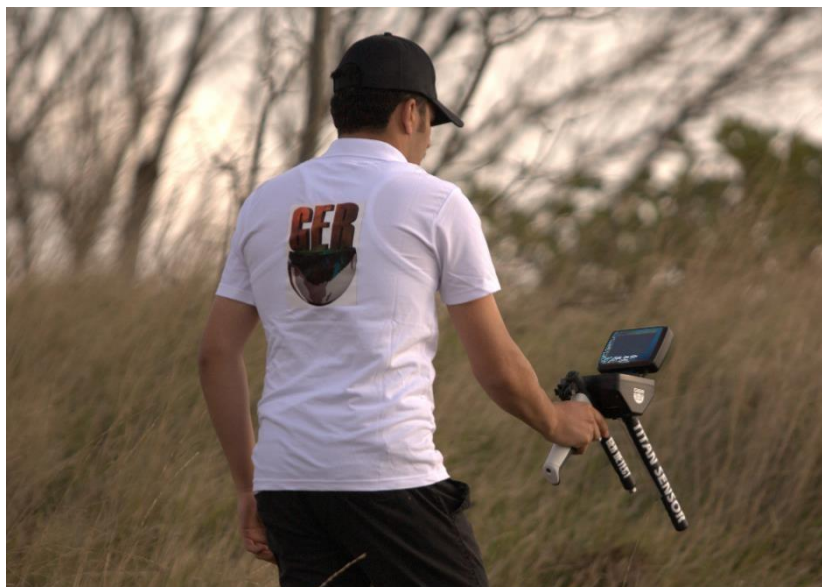
Après avoir sélectionné le système du magnétomètre, l'écran de recherche apparaîtra.

Pointez l'appareil vers le sol, si l'appareil commence à émettre un son, vous devez calibrer

L'appareil avec la terre tout en appuyant sur **le bouton de calibrage** comme suit:

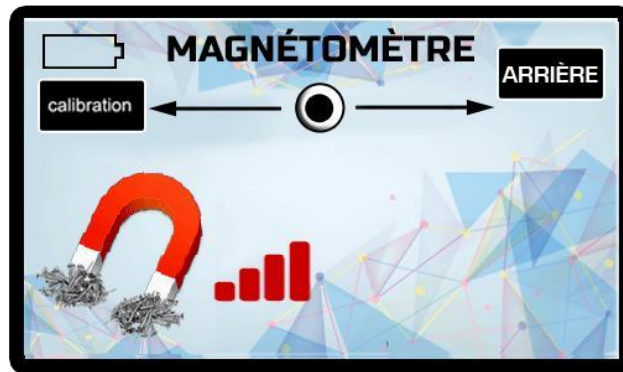


Après avoir terminé le calibrage, démarrez la recherche en déplaçant l'appareil au sens va-et-vient.



Lorsque l'appareil détectera une cible, il émettra un bip sonore.

De plus, l'indicateur se déplacera pour vous alerter la découverte de la cible.



Le son commencera à accélérer quand vous serez proche de la cible.

Attention:

Lorsque vous utilisez le système magnétique, vous devez éviter de faire pointer l'appareil vers le nord, car l'appareil émettra un bip sonore (Ceci est dû au fait des champs magnétiques qui vont du nord au sud)

5 • The Pulse induction System



Ce système est spécialisé pour couvrir de vastes zones et localiser la cible dans un rayon d'un **1** mètre carré jusqu'à une profondeur de 12 mètres sous-sol

Connecter les composants

Branchez le câble de la bobine à l'appareil

Démarrez l'appareil en appuyant sur le bouton d'alimentation (**on off**)



Après avoir appuyé sur le bouton on off

Assurez-vous que vous n'avez ni de métal ni d'appareil électronique ni un téléphone mobile ni des fils électriques à haute tension dans la zone où vous souhaitez utiliser l'appareil.

Allumez l'appareil par le bouton de démarrage



Sélectionnez la langue souhaitée pour effectuer votre recherche.

Déplacez-vous entre le menu des langues à l'aide des touches de navigation (**haut et bas**)

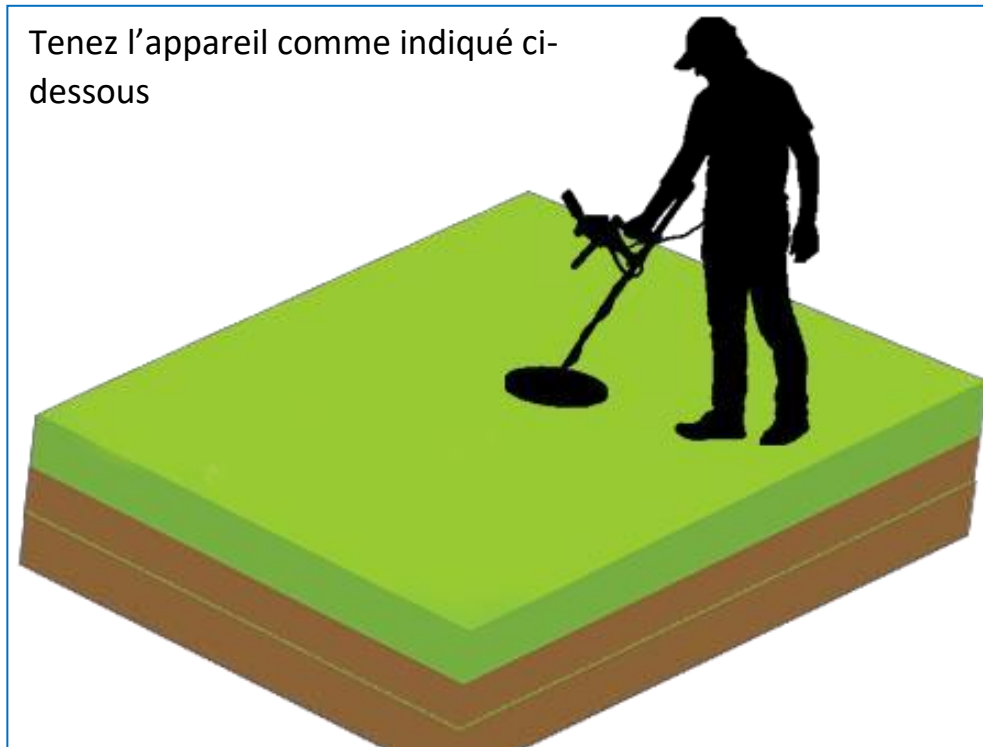


Après avoir sélectionné la langue, l'appareil s'ouvrira sur le mode de recherche pour faire le triage.

D'abord, vous devez calibrer l'appareil avec la terre lorsque vous commencez votre recherche (si vous entendiez du bruit lors de la recherche, vous devez refaire l'étalonnage).



Tenez l'appareil comme indiqué ci-dessous



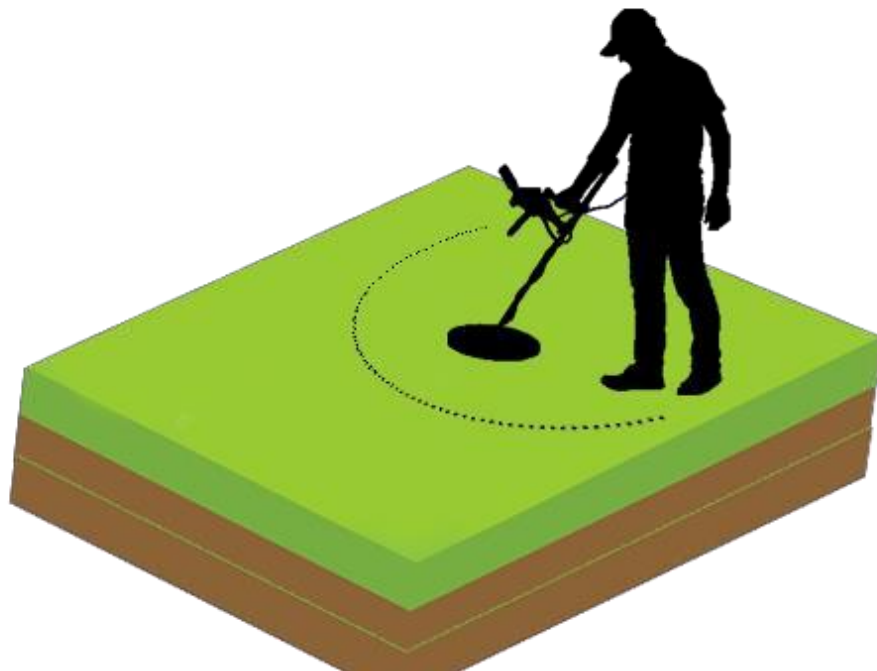
L'appareil fonctionne sur deux modes

- 1- Mode de recherche qui se base sur le tri: Ce mode peut distinguer entre le métal ferreux et non-ferreux
- 2- Mode de recherche de cavité

Ce mode peut détecter toutes les cavités sous- sol (creux naturels ou faits par des humains En outre, il peut vous montrer la forme et la taille de ces cavités

Commencez la recherche en déplaçant l'appareil à droite et à gauche dans un mouvement stable et près du sol.

La bobine doit être au-dessus du sol entre **5 et 10 CM**



Commencez avec le mode de recherche normal

Dans le cas où l'appareil détecterait un métal, un indicateur apparaîtra sur l'écran et vous allez entendre un bip sonore indiquant la présence d'une cible.



Réglez la sensibilité à l'aide des boutons de navigation (HAUT et BAS.)

Basculer entre les options par le bouton de démarrage.

Le mode de tri peut séparer entre les métaux

Ferreux: pour le fer et les métaux inestimables comme le cuivre, l'acier et l'aluminium

Non ferreux: pour l'or, l'argent et le bronze.

Dans le mode de recherche de cavité, commencez votre balayage de manière stable pour déterminer la forme de la cavité



Merci d'avoir choisis nos produits



nous vous souhaitons la meilleure des chances



Si vous voulez que l'appareil fonctionne parfaitement et sans erreurs, vous devez suivre les étapes suivantes

Lors de l'utilisation de l'appareil, ne portez pas une montre



Lors de l'utilisation de l'appareil, ne portez pas des bijoux



Lorsque vous utilisez l'appareil, éloignez-vous du métal, du briquet et du téléphone portable



S'il vous plaît enlever votre ceinture



Les chaussures ne doivent pas contenir de métal



Restez à l'écart de la voiture

La voiture peut être utilisée seulement avec le système ionique



Restez à l'écart des lignes d'alimentation électriques au sol et à toute surface électrique

