

**TITAN**  
X13

**GER**  
DETECT



# **TITAN X13**

## **User Manual**





## MANUEL D'UTILISATION

Français

**GER**  
DETECT

# Indice

**1****Avertissements D'utilisation.....6****2****Caractéristiques et Fonctionnalités de L'appareil.....7****3****Interface et Pièces de L'unité Principale.....10****4****Système Longue Portée.....12**

- |  |    |
|--|----|
| 4.1 Assemblage des pièces du système.....                  | 12 |
| 4.2 Étapes de fonctionnement du système.....               | 13 |
| 4.3 Système de recherche personnalisé à longue portée..... | 17 |

**5****Système de Recherche Ionique.....18**

- |  |    |
|--|----|
| 5.1 Assemblage des pièces du système.....    | 18 |
| 5.2 Étapes de fonctionnement du système..... | 19 |

**21.....Système de Recherche Magnétique****6**

- 22.....Assemblage des pièces du système 6.3  
23.....Étapes de fonctionnement du système 6.4

**25.....Système D'induction D'impulsions****7**

- 25.....Assemblage des pièces du système 7.1  
28.....Système de discrimination par induction d'impulsions 7.2  
31.....Système de recherche d'images 3D directes 7.3  
36.....Système de numérisation des cavités 7.4  
37.....Système de numérisation général 7.5

**38.....Système de Champ Électromagnétique(CÉM)****8**

- 39.....Assemblage des pièces du système 1.8  
40.....Système de balayage à champ électromagnétique dire 2.8  
42.....Système d'imagerie de champ électromagnétique 3D 3.8

**48.....Pièces et Accessoires****9****50.....Détails Techniques****10**



# Avertissements d'utilisation

- Assurez-vous de prendre toutes les précautions nécessaires pour éviter les erreurs d'utilisation.
- Vous devez lire attentivement le manuel d'utilisation avant d'utiliser l'appareil afin d'en avoir une compréhension complète et d'éviter les erreurs pendant son fonctionnement.
- Évitez d'utiliser l'appareil sous la pluie.
- Ne l'utilisez pas tant que tous les composants ne sont pas correctement connectés et solidement fixés.
- Vérifiez que la batterie de l'appareil est complètement chargée avant de l'utiliser.
- Lorsque le niveau de la batterie descend en dessous de 10 %, l'indicateur de la batterie clignote et un bip sonore retentit. Éteignez l'appareil et rechargez la batterie.
- L'appareil s'éteint automatiquement lorsque la batterie est sur le point de s'épuiser.
- Maintenez une distance de sécurité avec les sources d'alimentation, les réseaux téléphoniques, les métaux, les téléphones portables et les appareils électroniques pour éviter toute interférence avec les performances de l'appareil.
- Utilisez uniquement le chargeur d'origine fourni avec l'appareil.
- La garantie couvre l'unité principale de l'appareil contre tous les défauts techniques pendant deux (2) ans.
- La garantie ne couvre pas les dommages résultant d'une mauvaise utilisation, comme une chute de l'appareil, une altération de l'unité principale, des dommages dus à un impact ou une utilisation inappropriée.
- La garantie exclut également les composants suivants : batterie, chargeur, tablette et autres accessoires.
- Une utilisation inappropriée ou une exposition à un bruit excessif peut affecter la capacité de l'appareil à identifier précisément les cibles.

## Caractéristiques et Fonctionnalités de L'appareil

- Détecteur TITAN X13 pour l'or, les trésors enfouis, les métaux précieux, les tombes archéologiques, les grottes et les cavités souterraines.
- Sa nouvelle conception est révolutionnaire et unique au monde, car elle a été développée pour fonctionner efficacement dans différents types de terrain et les conditions climatiques les plus difficiles, ce qui facilite grandement le processus de recherche et d'exploration.
- TITAN X13 a une capacité supérieure à pénétrer tous les types de roches minérales grâce à une technologie avancée d'étalonnage automatique.
- L'appareil peut également traiter efficacement les roches sédimentaires, métamorphiques et ignées, y compris le granite et le basalte, qui font partie des types de roches les plus difficiles qui peuvent entraver les performances de nombreux autres appareils disponibles sur le marché.
- TITAN X13 fonctionne avec treize systèmes de recherche différents dans un seul appareil.
- TITAN X13 est l'une des meilleures industries allemandes et a obtenu le certificat européen CE selon les spécifications internationales en plus du certificat international ISO 9001 selon les spécifications et normes internationales.
- Cet appareil est conçu pour fonctionner dans tous les pays et régions.
- L'appareil fonctionne en différentes langues : Allemand - Anglais - Français - Espagnol - Arabe - Persan.





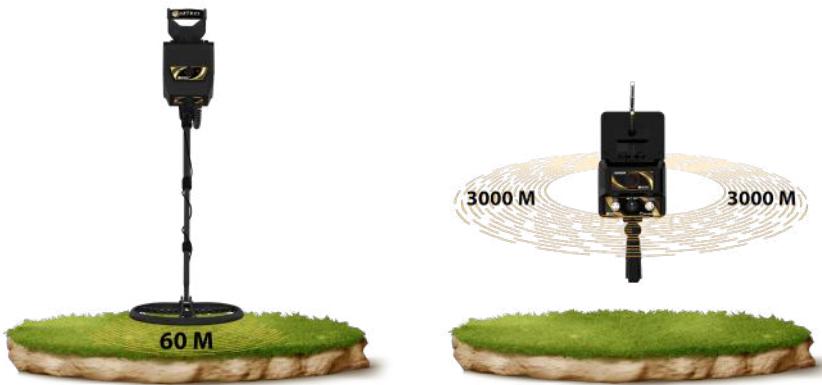
- Recherche de métaux précieux tels que l'or archéologique enfoui  
- l'or brut - les filons d'or - le platine - l'argent - le  
mercure - le bronze - le plomb - le cuivre - le  
cobalt - le lithium - le coltan - la météorite.



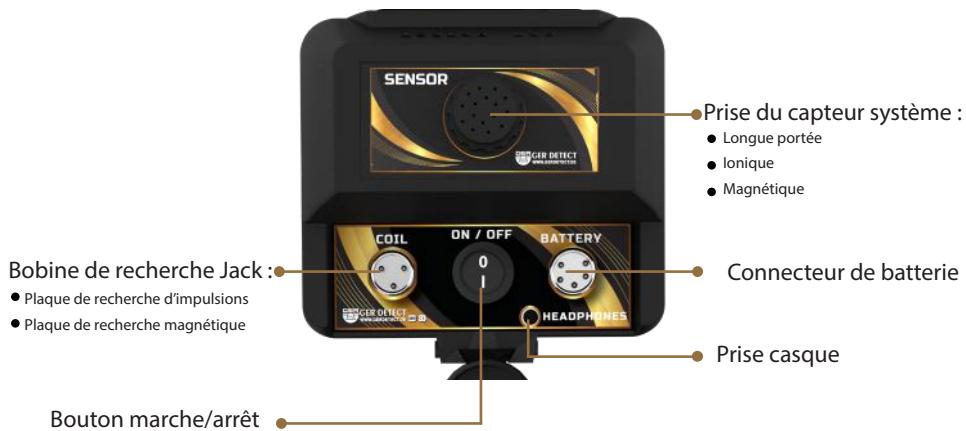
- Recherchez des pierres précieuses et découvrez 18 types différents  
: Rubis - Émeraude - Quartz - Topaze - Grenat -  
Améthyste - Lapis Lazuli - Tourmaline  
- Columbite - Tanzanite - Turquoise -  
Péridot Alexandrite - Oeil de chat  
- Rubis - Jaspe - Opale - Aigue-marine.



- Déterminer le type de sol dans la zone de recherche (argileux - minéral - naturel - mixte - sableux - rocheux) pour obtenir des résultats plus précis.
- Couverture de grandes zones de recherche jusqu'à 3000 mètres carrés et atteinte d'une profondeur de 60 mètres dans le sol.
- Capture ultra rapide des cibles et localisation précise.
- Système permettant de déterminer la profondeur de la cible avec facilité et une grande précision.
- Écrans fonctionnant avec une technologie entièrement tactile.
- Système permettant de déterminer le continent dans lequel la recherche est effectuée.



# Interface et Pièces de L'unité Principale



Après avoir allumé l'appareil, l'interface principale apparaît sur l'écran inférieur de l'appareil.

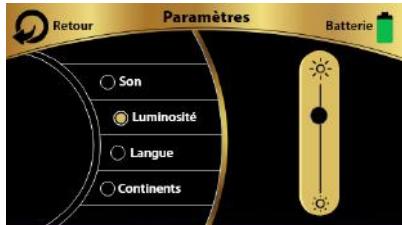
Pour passer d'un écran à l'autre, appuyez sur le bouton en haut de chaque écran.



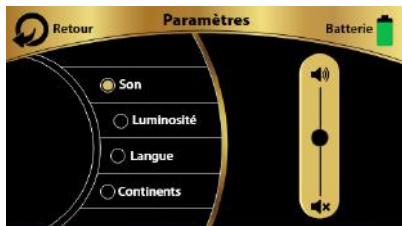
## Paramètres

Écran de configuration de l'appareil, choisissez l'éclairage et le niveau sonore, modifiez la langue et le continent

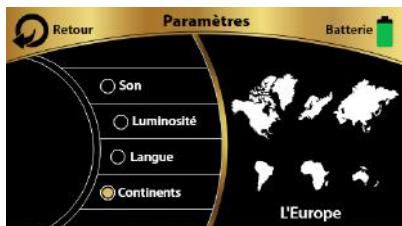
Écran de contrôle de la luminosité



Écran de contrôle du son



Écran de sélection du continent



Écran de sélection de la langue



# Système Longue Portée

Ce système est spécialisé dans la couverture de vastes zones de recherche et se caractérise par une grande précision dans la détermination et la surveillance de l'emplacement de la cible et son confinement dans une zone d'un mètre carré. Ce système peut atteindre une portée avant estimée à 3000 mètres et une profondeur de 60 mètres sous la surface du sol.



## 4.1 Assemblage des Pièces du Système

**1**

Installez la poignée de l'appareil.

**2**

Installez la Super Antenne.

**3**

Installez les antennes d'émission et de réception.

**4**

Installez l'unité longue portée sur l'unité principale.



## 4.2 Étapes de Fonctionnement du Système

Selectionnez le système longue portée



Lisez les instructions puis appuyez sur le bouton « Ignorer ».



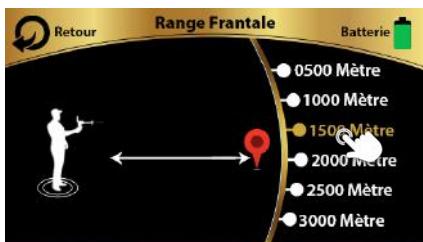
Choisissez le type de cible que vous souhaitez rechercher dans le menu longue portée.



Choisissez le type de sol dans la zone de recherche : (argileux - rocaillieux - sableux - minéral - mixte - naturel)

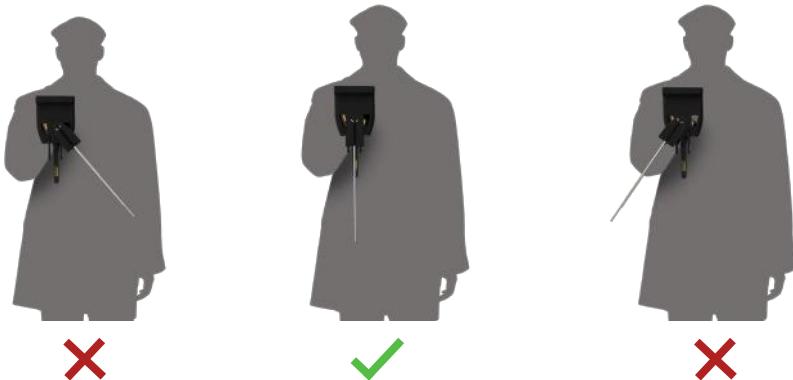


Sélectionnez la plage de recherche que vous souhaitez atteindre.

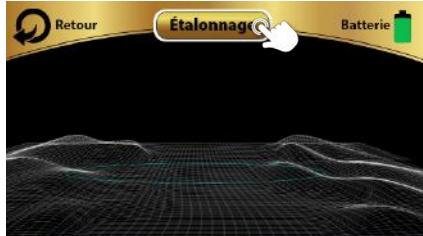


Si la portée avant de la cible à rechercher est censée se situer dans une zone de 500 mètres carrés, il suffit de spécifier la portée avant dans les 500 mètres. Cependant, si la portée avant de la cible à rechercher est inconnue, vous pouvez spécifier la portée avant jusqu'à 3000 mètres.

Pointez l'appareil verticalement vers le sol et attendez que le mouvement de l'antenne soit complètement stable pour terminer le processus d'étalonnage.



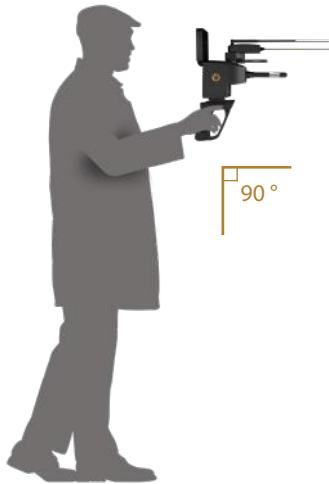
Appuyez ensuite sur le bouton d'étalonnage dans l'écran de recherche.



Maintenez ensuite l'appareil à un angle de 90 degrés et commencez à marcher pour rechercher la cible.

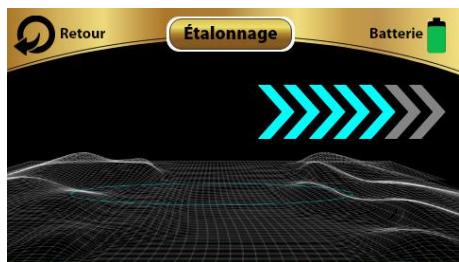
Si aucun signal n'est obtenu, changez de direction :

- D'est en ouest.
- D'ouest en est.
- Du sud au nord.



Lors de la réception d'un signal, l'appareil activera trois fonctions à la fois pour confirmer la présence de la cible :

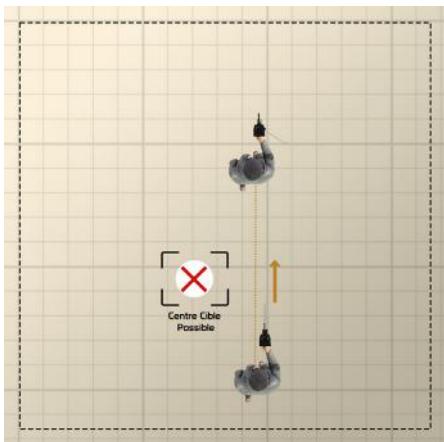
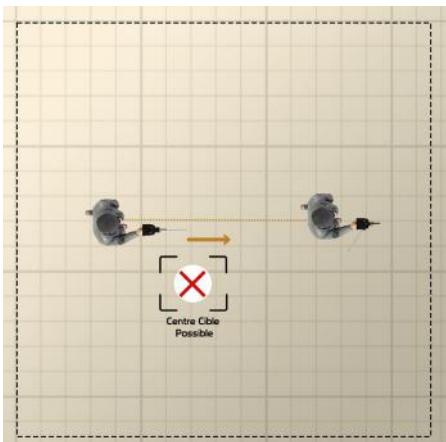
- Le signal tourne directement vers la cible.
- La direction de la cible apparaît sur l'écran.
- Un son d'alerte est émis lorsque le récepteur du signal tourne.



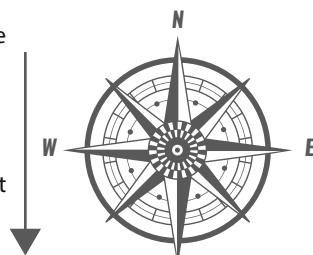
L'indicateur se déplace dans l'écran de recherche et le récepteur de signal se déplace, indiquant la présence d'un signal cible.

Suivez le signal et lorsque l'appareil revient en arrière, vous aurez dépassé la cible. Limitez l'emplacement de la recherche en plaçant une marque qui sera le centre des opérations de confirmation de la cible.

Confirmez l'emplacement de la cible dans les quatre directions : (du sud au nord - du nord au sud - d'ouest en est - d'est en ouest).

**Remarque :**

Pendant la recherche, l'explorateur doit se tenir face au nord-sud. Les champs ioniques sont des radiations émises par l'or, les métaux précieux, les trésors enfouis, les diamants et les pierres précieuses après être restés longtemps sous terre et interférant et interagissant avec le sol et la nature de la formation de la terre et son alignement avec les lignes magnétiques nord et sud.



## 4.3 Système de Recherche Longue Portée Personnalisé

Ce système vous permet de saisir manuellement les fréquences cibles et de rechercher des types spécifiques d'or, de métaux, de diamants et de pierres précieuses en fonction de la zone dans laquelle vous souhaitez effectuer votre recherche, ce qui vous aide dans un processus de recherche plus précis.

Lorsque vous saisissez une fréquence cible, l'appareil envoie cette fréquence aux antennes qui envoient le signal, qui à leur tour recherchent le signal émis par la cible qui correspond uniquement à la fréquence saisie.

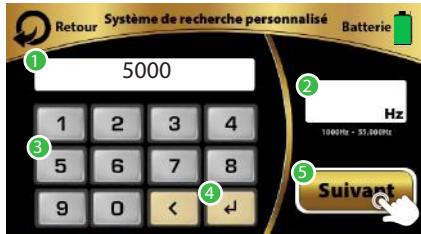
Ces fréquences peuvent être sélectionnées dans la liste jointe à l'appareil, qui contient certaines fréquences d'or et de trésor.

### Étapes de Recherche Personnalisées

Selectionnez le système de recherche personnalisé dans le menu du système à longue portée.



Entrez une fréquence comprise entre (1000-55 000 Hz) par exemple (5000 Hz) puis appuyez sur le bouton Suivant.



Suivez ensuite les étapes mentionnées précédemment dans la recherche à longue portée en choisissant le type de sol et la portée pour rechercher la cible.

# Système de Recherche Ionique

Le système de recherche de champ ionique est un système spécialisé pour détecter les champs ioniques qui se forment autour de l'or et des trésors enfouis sous terre.

Les champs ioniques sont des rayons atomiques constitués d'atomes émis par l'or et les trésors enfouis après être restés sous terre pendant une longue période.

Ce système couvre de vastes zones de recherche jusqu'à 3000 mètres carrés et identifie la cible dans un rayon d'un mètre et atteint une profondeur de 60 mètres sous la surface de la terre.



## 5.1 Assemblage des Pièces du Système

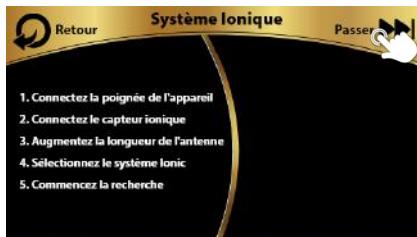


## 5.2 Étapes de Fonctionnement du Système

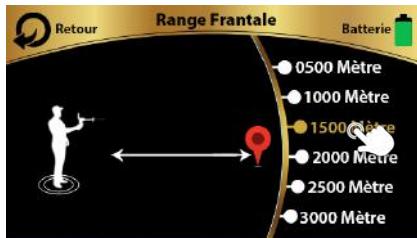
Sélectionnez le système de recherche ionique.



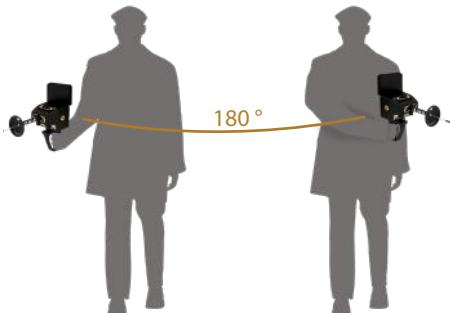
Suivez les étapes de recherche écrites sur l'appareil, appuyez sur le bouton Ignorer pour accéder à l'écran de recherche.



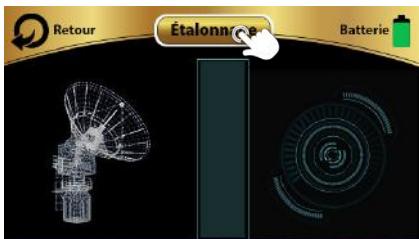
Sélectionnez la plage avant que vous souhaitez atteindre.



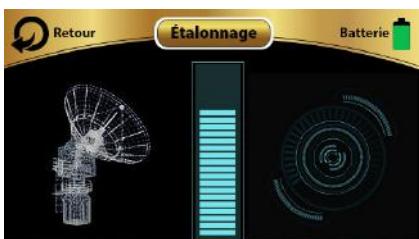
Commencez la recherche en pointant l'appareil parallèlement au sol et en déplaçant l'appareil de droite à gauche, c'est-à-dire à 180 degrés.



Après avoir pointé l'appareil, appuyez sur le bouton d'étalonnage dans l'écran de recherche.



Lorsqu'une cible est détectée, l'appareil émet un signal sonore avec un indicateur apparaissant sur l'écran indiquant la force du signal émis par la cible.



Suivez le signal audio en déplaçant l'appareil de haut en bas. Obtenir le signal le plus fort signifie augmenter la probabilité d'atteindre la cible dans cette direction.

### Remarque :

La cible doit être enterrée pendant plusieurs années ou formée dans le sol pour que le champ ionique commence à se former, ce qui donne une plus grande possibilité de capturer la cible à longue distance et d'obtenir de plus grandes profondeurs.

Par conséquent, il n'est pas possible de tester l'appareil sur de l'or et des métaux précieux qui se trouvent au-dessus de la surface du sol ou récemment enterrés, car ces cibles ne présentent pas les conditions de l'or et des métaux précieux qui ont été enterrés pendant plusieurs années ou formés dans le sol, car ils sont exempts de champs ioniques, que l'appareil s'efforce de détecter.

Les champs ioniques sont des radiations émises par les minéraux en raison de leur interaction avec le sol et la nature de la formation de la terre après être restés sous la surface de la terre pendant une longue période, car ils interfèrent avec les lignes magnétiques nord et sud.

# Système de Recherche Magnétique

---

## Système Magnétique Pour la Recherche de Métaux

---

Le système se caractérise par la recherche de métaux magnétiques tels que le fer et d'autres métaux magnétisés, et il aide également à déterminer la présence de métaux non précieux sous la surface de la terre.

Le système fonctionne efficacement pour détecter les métaux enfouis depuis longtemps, car il peut surveiller les champs magnétiques qui se forment autour des métaux enfouis après plusieurs années de présence sous terre.



## Système Magnétique Pour la Recherche de Cavités

---

Ce système détecte tous types de cavités telles que : grottes - catacombes - tunnels - tombes archéologiques.

## 6.1 Assemblage des Pièces du Système

**1**

Installez le capteur magnétique sur le bras qui maintient l'appareil.

**2**

Installez la batterie sur la base de l'accoudoir.

**3**

Connectez l'unité principale à la base de l'accoudoir de l'appareil.

**4**

Connectez le câble du capteur magnétique et le câble de la batterie à l'unité principale.



## 6.2 Étapes de Fonctionnement du Système

Dirigez le capteur verticalement vers le sol, en le gardant à 2 à 5 cm au-dessus du sol.



Sélectionnez le système de détection de métaux magnétique dans la liste des options de recherche.



Cliquez sur le bouton Ignorer pour accéder à l'écran de recherche.



Cliquez sur l'une des options de recherche.



Commencez votre recherche en marchant dans une direction.

Lorsque vous changez la direction de la recherche, appuyez sur le bouton d'étalonnage.



Lorsqu'une cible métallique est détectée, l'appareil émet un signal sonore au-dessus de la cible, l'indicateur apparaissant en rouge sur l'écran.



En cas de recherche d'un espace, entrez dans le système de recherche d'espace, et lorsqu'un espace est détecté, l'appareil émettra un signal sonore sur l'espace avec l'indicateur apparaissant en bleu sur l'écran.



# Système d'induction d'impulsions

Ce système permet de détecter l'or brut, les filons d'or, les pièces d'or, de bronze et d'argent sous terre. L'une des caractéristiques de ce système est l'équilibrage des effets de sol (étalonnage avec le sol) pour garantir qu'il n'est pas affecté par les signaux résultant de l'humidité du sol, des roches minérales, des terres contenant des sels minéraux ou du sol solide.

## 7.1 Assemblage des Pièces du Système

**1**

Installez la bobine de recherche sur le bras de transport de l'appareil.

**2**

Installez la batterie sur la base de l'accoudoir.

**3**

Connectez l'unité principale au bras de transport de l'appareil.

**4**

Connectez le câble de la bobine de recherche et le câble de la batterie à l'unité principale.



## Comment Porter L'appareil

Passez votre bras dans l'accoudoir et la ceinture.

Tenez la poignée de l'appareil et posez votre avant-bras sur l'accoudoir. La position correcte de l'accoudoir doit vous permettre de tenir la poignée confortablement.

L'articulation de votre coude doit se trouver au-dessus de l'arrière de l'accoudoir afin que le détecteur soit comme une extension de votre avant-bras.



## Réglage de la Longueur de la Poignée

Rallongez la colonne inférieure à la longueur appropriée pour l'utilisateur en tournant les verrous le long de la colonne et fixez le verrou sur la colonne du milieu pour fixer la position de la colonne.

Si une longueur plus importante est nécessaire, ouvrez la colonne du milieu et fixez le verrou sur la colonne supérieure pour fixer la position de la colonne.



## Réglage de L'angle de la Bobine de Recherche

---

Installez la vis qui relie le pôle inférieur à la bobine et serrez-la suffisamment pour que la bobine reste en place.

Tapotez doucement la bobine de recherche sur le sol tout en maintenant le détecteur jusqu'à ce qu'elle soit parallèle au sol.

Soulevez la bobine de recherche à 2 cm du sol tout en la gardant parallèle au sol.



## Points Importants Lors de L'utilisation de L'appareil

---

La bobine de recherche doit être maintenue à l'écart du corps pour éviter que l'appareil ne soit affecté par des outils de fouille ou tout autre métal pouvant être transporté pendant le processus de recherche.

Un balayage incorrect peut entraîner la perte de la cible ou la génération de faux signaux.

Évitez tout frottement excessif de la bobine avec le sol.

## 7.2 Système de Discrimination Par Induction

Ce système distingue les métaux précieux des métaux non précieux, équipé d'une technologie d'équilibrage du sol pour éviter les impuretés métalliques qui affectent la précision de l'appareil.

Appuyez sur le bouton du bas de l'écran pour accéder au reste des systèmes de l'appareil.



Entrez dans le système d'induction d'impulsions.



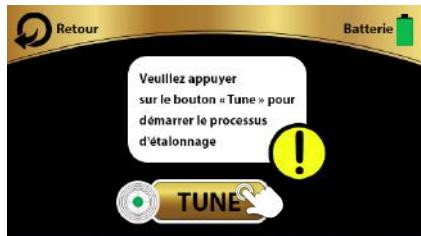
choisir le système de discrimination.



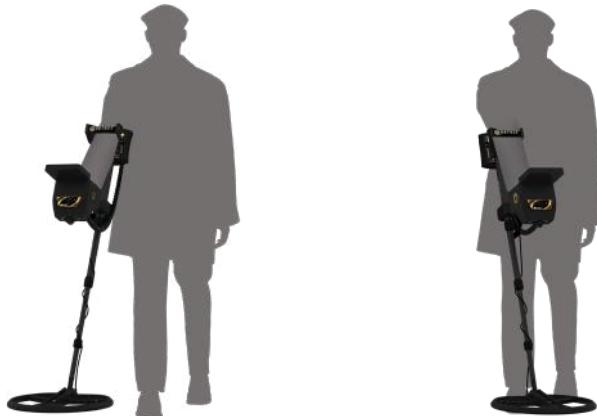
Dirigez la bobine de recherche vers le sol pour un calibrage correct.



Appuyez sur le bouton Tune pour démarrer le processus d'équilibrage du sol (étalonnage avec le sol). Une fois le processus d'étalonnage terminé, vous serez automatiquement transféré vers l'écran de recherche.



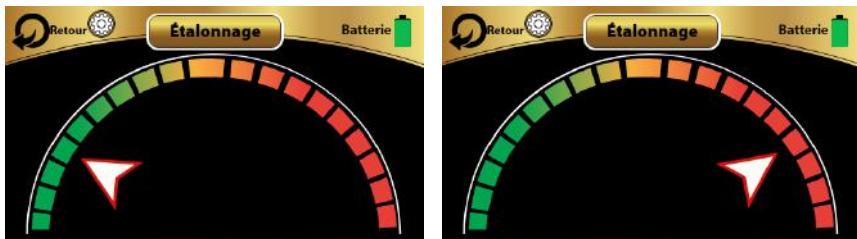
Démarrez la recherche en déplaçant l'appareil vers la gauche et la droite.



Lorsqu'un signal cible est détecté, un indicateur rouge et vert apparaît :

L'indicateur devient vert avec un son personnalisé indiquant la détection d'un métal précieux.

L'indicateur devient rouge avec un son personnalisé indiquant la détection d'un métal non précieux.



## Contrôles et Outils du Système de Discrimination

- Niveau de sensibilité : Pour contrôler le niveau de sensibilité de l'appareil.
- Facteur de grossissement : Pour agrandir ou réduire le signal émis par la bobine de recherche. Dans le cas de la recherche de petites cibles, on augmente le facteur de grossissement.
- Filtrage : Il purifie le signal reçu de la bobine afin de réduire les interférences ou le bruit auquel l'appareil est exposé. Par conséquent, le niveau de filtrage doit être augmenté en cas de taux d'interférence élevé dans la zone de recherche.



## 7.3 Système D'imagerie 3D Directe

Ce système fournit une analyse rapide et directe de l'emplacement cible et détermine le type de trésor.



### Assemblage des Pièces du Système D'imagerie 3D

**1**

Installer la base de la tablette.

**2**

Installer la tablette sur sa base.



## Étapes de Fonctionnement du Système D'analyse 3D Directe

Entrez dans le système d'induction d'impulsions.



Choisissez le système de numérisation 3D directe.



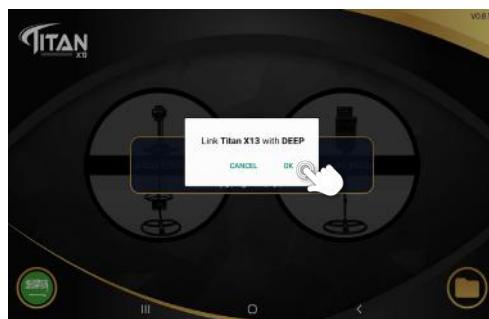
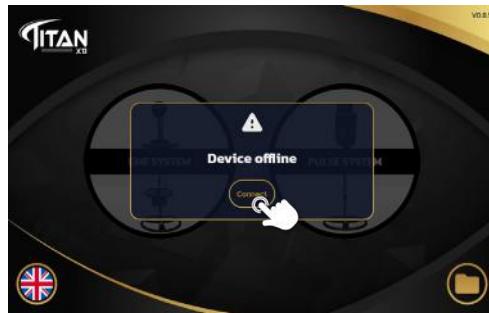
Appuyez ensuite sur le bouton d'étalonnage pour démarrer le processus d'étalonnage automatique de l'appareil



Allumez votre tablette et ouvrez l'application Titan X13.



Cliquez sur le bouton connecter, une fenêtre apparaîtra pour confirmer la connexion, cliquez sur OK.



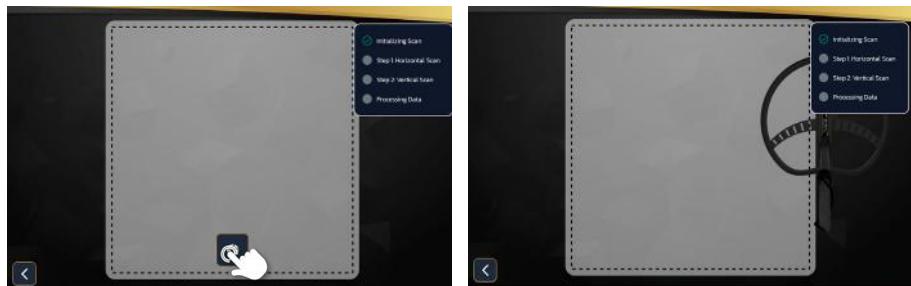
Saisissez le code d'accès 1000, puis appuyez sur le bouton de liaison pour terminer le processus de couplage entre la tablette et l'unité principale.



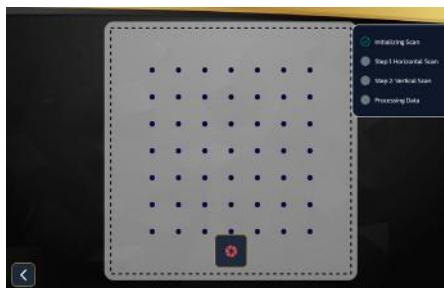
Sélectionnez le système d'induction pulsée.



Appuyez sur le bouton de l'obturateur et attendez que le bouton de l'obturateur clignote en rouge et émette un bip sonore.

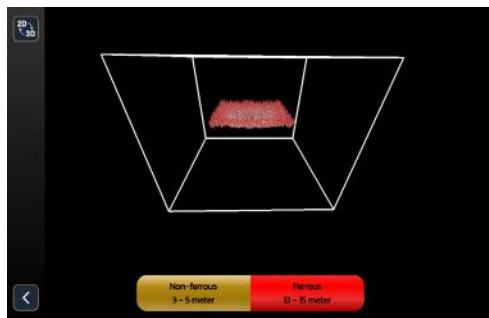
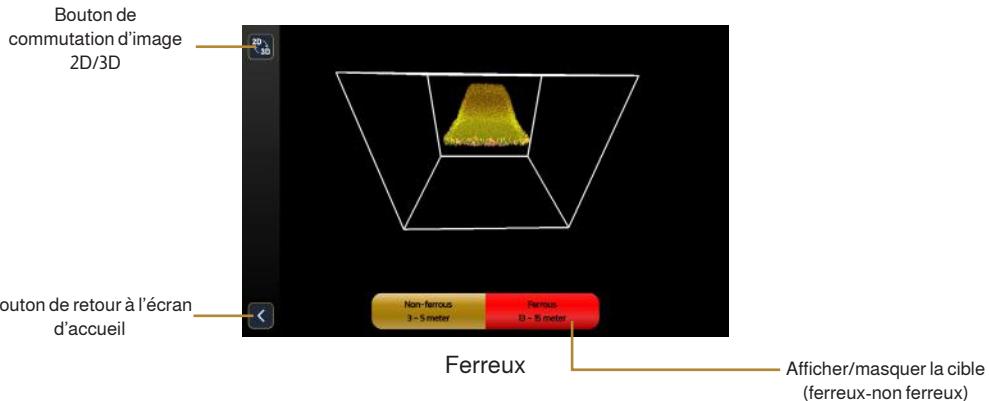


Une fois le mouvement d'illustration terminé, passez la bobine de recherche sur la cible comme indiqué d'est en ouest une seule fois, puis appuyez à nouveau sur le bouton de tir pour terminer la première étape de la recherche.



Changez la direction du balayage et appuyez sur le bouton de l'obturateur. Répétez les mêmes étapes pour balayer la cible en déplaçant la bobine de recherche du nord au sud.

Attendez que le résultat apparaisse, qui est : (image 3D - profondeur de la cible - type de cible, précieuse ou non précieuse). Si le résultat final montre deux cibles précieuses et non précieuses ensemble, la cible non précieuse peut être masquée ou affichée, et la même chose peut être appliquée à la cible précieuse.

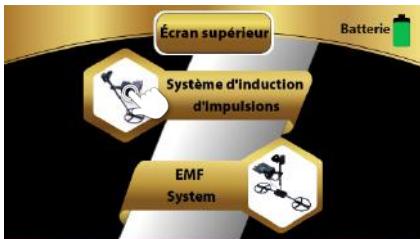


## 7.4 Système de Balayage des Cavités

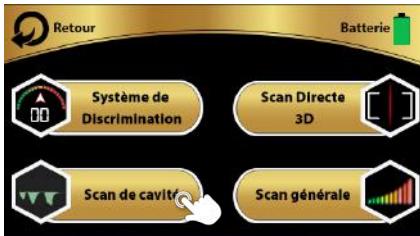
Il s'agit d'un système qui utilise la technologie d'induction d'impulsions pour détecter les grottes et les espaces souterrains tels que les tombeaux, les caves, les tunnels et les catacombes.

### Étapes de fonctionnement du système de balayage des cavités

Entrez dans le système d'induction d'impulsions.



Sélectionnez le système de recherche d'espaces.



Appuyez sur le bouton d'étalonnage pour démarrer le processus d'étalonnage automatique de l'appareil avec le sol. Déplacez ensuite l'appareil vers la droite et vers la gauche pendant la recherche.



Lorsqu'un espace est détecté, l'appareil émet un son au-dessus de l'espace et l'indicateur apparaît en bleu sur l'écran.



## 7.5 Système de Numérisation Général

---

Ce système est spécialisé dans la détection de métaux situés à de grandes profondeurs dans le sol à l'aide de la technologie d'induction pulsée.

### Étapes Générales de Fonctionnement du Système de Numérisation

---

Connectez-vous au système d'enquête générale.



Lorsqu'une cible est détectée, l'appareil émet un son qui augmente progressivement à mesure que l'indicateur sur l'écran se remplit. La cible se trouve au niveau du son le plus fort.



## Système de Champ Électromagnétique(CÉM)

---

Il s'agit d'un système qui utilise des champs électromagnétiques pour détecter les métaux enfouis sous terre.

Le principe de fonctionnement de ce système repose sur les effets des champs électromagnétiques générés lors du passage à proximité des métaux.



## 8.1 Assemblage des Pièces du Système

**1**

Installez les bobines EMF sur l'unité de traitement.

**2**

Connectez les câbles externes des bobines à leurs emplacements désignés sur l'unité de traitement.

**3**

Installez l'accoudoir du support sur l'unité de traitement EMF.

**4**

Installez la batterie sur la base de l'accoudoir, puis connectez-la à l'emplacement désigné sur l'unité principale.

**5**

Connectez l'unité principale au bras de transport de l'appareil.

**6**

Connectez les câbles de la batterie et le module EMF à l'unité principale.



## 8.2 Système de Numérisation Directe CÉM

Ce système est spécialisé dans la détection de métaux, de trésors enfouis, de reliques anciennes et de cavités dans le sol grâce à la technologie CÉM.

### Fonctionnement du Système de Numérisation Directe CÉM

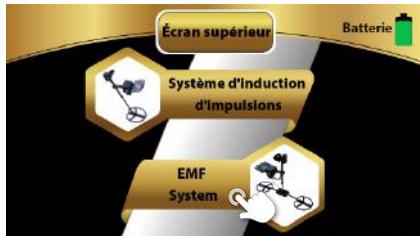
Allumez l'unité de traitement du système CÉM à l'aide du bouton ON/OFF.



Abaissez l'appareil et maintenez-le à 5 cm du sol.



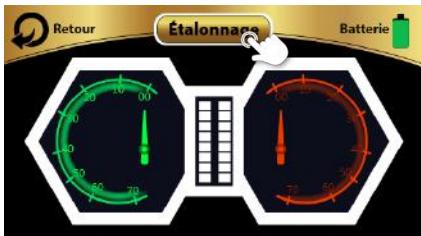
Entrez le système CÉM sur l'écran de l'appareil.



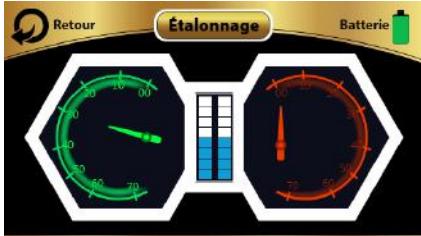
Sélectionnez ensuite le mode de numérisation directe.



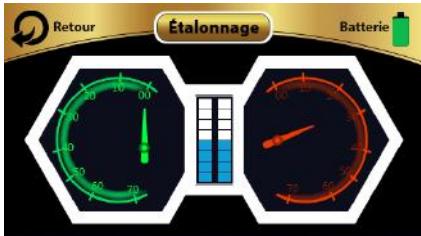
Appuyez ensuite sur le bouton Calibrer pour démarrer le processus d'étalonnage automatique de l'appareil avec le sol.



Lors de la découverte de métaux, de trésors enfouis ou de reliques anciennes, l'indicateur deviendra vert et émettra un son rapide.



Lorsqu'un écart est détecté, l'indicateur devient rouge avec un son accéléré.



## 8.3 Système d'imagerie CÉM 3D

Ce système est spécialisé dans la réalisation d'une analyse d'imagerie tridimensionnelle des couches de la Terre pour détecter des minéraux, des trésors enfouis, des monuments anciens et des cavités à l'intérieur de la Terre à l'aide de la technologie CÉM.

### Assemblage du Système D'imagerie 3D

**1**

Installer la base de la tablette.

**2**

Installer la tablette sur sa base.



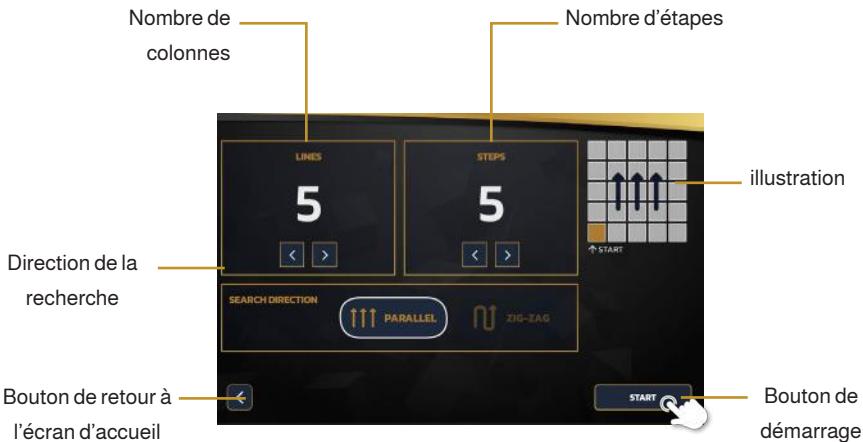
### Étapes de Fonctionnement du Système D'imagerie 3D

Sélectionnez le mode CÉM pour accéder au menu de configuration du processus de numérisation.

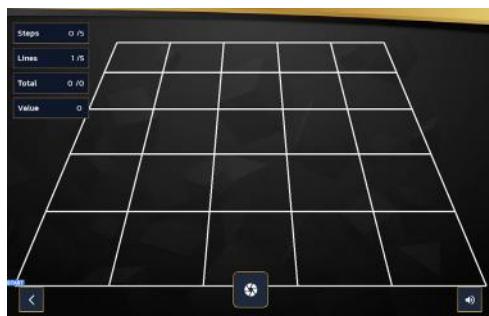


- Sens d'imagerie : Il s'agit du choix de la méthode de numérisation lors de l'imagerie, soit dans un sens, soit dans deux sens opposés, en aller-retour.

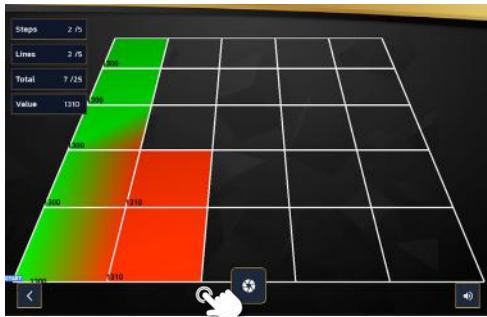
Appuyez sur le bouton START pour accéder à l'écran de prise de vue.



Exemple : Une grille de cinq colonnes avec cinq étapes par colonne apparaîtra, c'est-à-dire cinq lignes de numérisation et chaque ligne composée de cinq images capturées.



Démarrez le processus de numérisation en appuyant sur le bouton de capture de votre tablette.

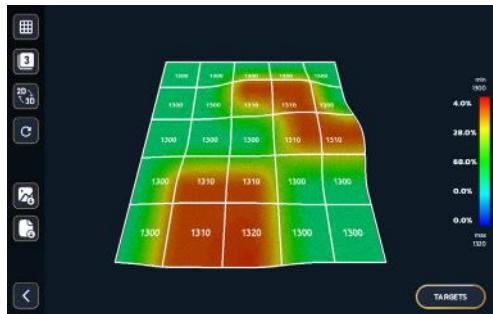


Faites un pas puis déplacez l'autre pied opposé au premier pied de manière uniforme et continuez d'appuyer sur le bouton de l'obturateur à chaque pas et l'appareil prendra une photo avec un son.

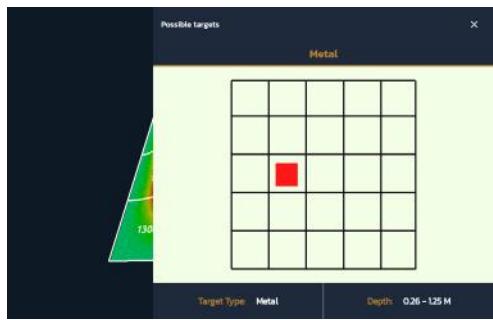
La distance entre les pas doit être d'environ 30 cm. La distance entre les lignes doit également être de 30 cm. Marchez et suivez les mêmes étapes jusqu'à ce que la première ligne soit complètement terminée.

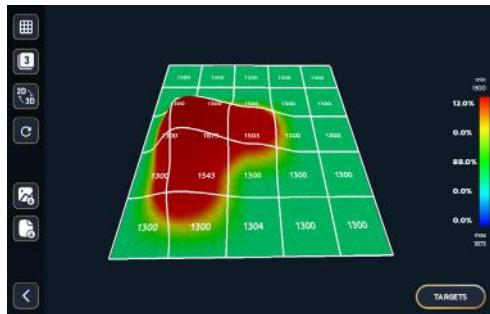
Retournez ensuite jusqu'à la fin de la deuxième ligne et répétez le même processus sur toutes les lignes.

Une fois le processus d'imagerie terminé, le résultat apparaîtra sous la forme d'une image tridimensionnelle représentant la forme approximative de la cible souterraine, en plus d'un ensemble d'outils.

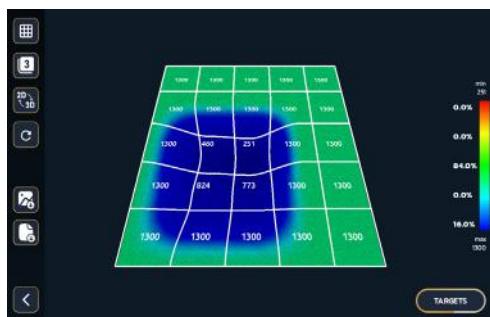


Lorsque vous cliquez sur le bouton Cibles, une illustration apparaît indiquant l'emplacement exact de la cible par rapport aux zones de recherche.





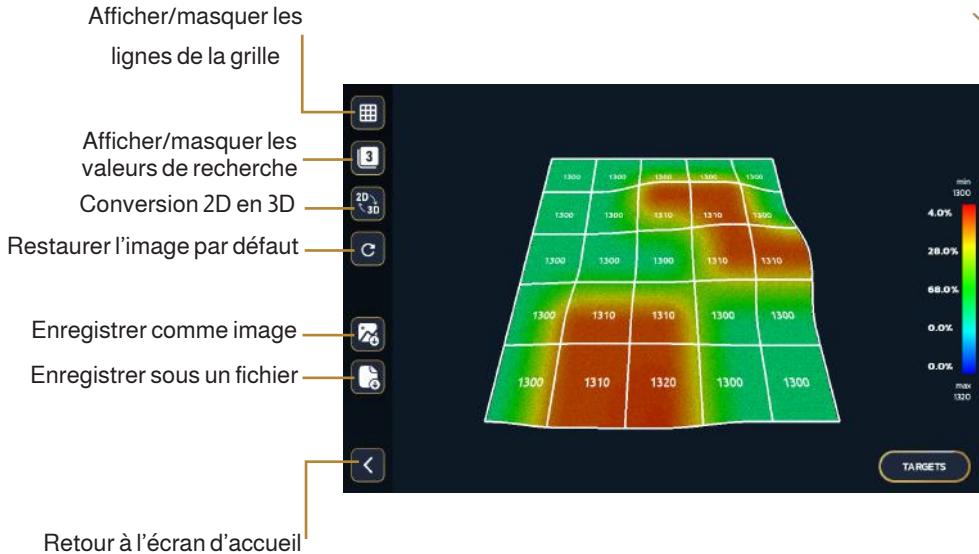
## Découverte d'un métal



## Découverte d'une cavité

Les données suivantes apparaissent sur l'image :

- 1- Icône Cibles : Cette icône apparaît uniquement lorsqu'il y a des cibles confirmées et disparaît lorsqu'il n'y a pas de cible. Lorsque vous cliquez sur cette icône, le type de cible potentielle (métal ou cavité) apparaîtra, ainsi que sa profondeur et son emplacement.
  - 2- Tableau des pourcentages de couleurs dans l'image.
  - 3- Valeur : Ce sont des chiffres qui aident à confirmer la présence de métal ou de cavité.



## Analyse D'image des Résultats de Recherche

L'image est divisée en quatre couleurs comme suit :

- 1- Rouge : c'est la couleur qui indique la présence de minéraux sous terre.
- 2- Vert : c'est la couleur du sol.
- 3- Jaune : c'est la couleur qui indique la présence de sels minéraux.
- 4- Bleu foncé : c'est la couleur qui indique la présence de cavités sous terre.
- 5- Bleu clair : c'est la roche qui entoure les cavités.

# Pièces et Accessoires

## Unité Principale



Poignée de L'unité Principale



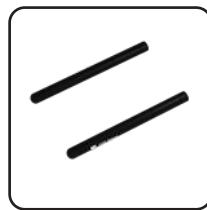
Unité Longue Portée



Super Antenne



Antenne de Réception



Antennes de Signal



Antenne à Amplification de Signal



Unité Ionique



Batterie de  
L'appareil 1



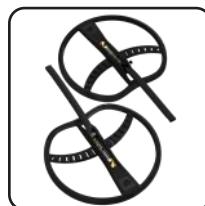
Batterie de  
L'appareil 2



Poignée  
D'accoudoir



Bobine de Recherche  
D'impulsions



Bobines de Recherche  
Magnétiques



Unité de Recherche  
Magnétique



Support Pour  
Tablette



Tablette



Chargeur



Chargeur de  
Voiture



Carte de Garantie

# Détails Techniques

Spécifications Techniques du Titan X13	
Sortie audio	PLAGE DE FRÉQUENCE DYNAMIQUE DES HAUT-PARLEURS : 350~1000 Hz
Affichage à cristaux liquides	Écran tactile capacitif couleur 480 x 272 px
Fréquence	Système longue portée 5KHz _ 65KHz350~1000 Hz
Vitesse de traitement des données	72 MHz
Plage de température de fonctionnement	0 C° to 70 C°
Plage d'humidité de fonctionnement	Jusqu'à 95 % sans condensation
Plage de température de stockage	- 20C° to 70C°
Plage d'humidité de stockage	Jusqu'à 98 % d'humidité relative
Autonomie (batterie 54 Wh)	10 Heures
Autonomie (batterie 27 Wh)	15 Heures
Indice d'étanchéité - Bobine	Étanche jusqu'à une profondeur de (100 cm)
Indice d'étanchéité - Détecteur	Non étanche (résistant aux intempéries)
Bobine	Bobine : 17 pouces

Spécifications Techniques de la Batterie Lithium-ion BT500	
Taper	Batterie rechargeable Li-ion – Batterie externe
Tension de sortie	Li-ion 11.1 VDC
Capacité	Li-ion 54 Wh
Durée d'exécution	10 Heures
Température de Fonctionnement de la Batterie	0 C° to 50 C°
Température de Stockage de la Batterie	- 5C° to 70C°

**Spécifications techniques de la batterie lithium-ion BT250**

<b>Taper</b>	Batterie rechargeable Li-ion – Batterie externe
<b>Tension de sortie</b>	Li-ion 11.1 VDC
<b>Capacité</b>	Li-ion 27Wh
<b>Durée d'exécution</b>	15 Heures
<b>Température de Fonctionnement de la Batterie</b>	0 C° to 50 C°
<b>Température de Stockage de la Batterie</b>	- 5C° to 70C°

**Spécifications techniques du chargeur de batterie Li-ion**

<b>Température de fonctionnement</b>	0 C° to 50 C°
<b>Température de stockage</b>	- 30C° to 80C°
<b>Tension d'entrée</b>	90 -> 250 VAC 50 -> 60 Hz
<b>Courant de sortie USB</b>	5 VDC / 2100 mA

**Spécifications du Sac-1**

<b>Poids total</b>	6600 g
<b>Poids du Sac (vide)</b>	3600 g
<b>Dimensions du Sac</b>	540mm x 235mm x 427 mm

**Spécifications du Sac-2**

<b>Poids total</b>	6470 g
<b>Poids du Sac (vide)</b>	3780 g
<b>Dimensions du Sac</b>	690mm x 252mm x 583 mm

**Merci d'avoir choisi d'acheter  
TITAN X13**

**GER**  
**DETECT**

Détecteurs d'or et d'eau



+90 539 544 02 23

+90 531 852 40 31



info@gerdetect.de



www.gerdetect.de