



TITAN X13

User Manual



USER MANUAL

ENGLISH



Index

1	Usage Warnings.....	6
----------	----------------------------	----------

2	Device Features and Characteristics.....	7
----------	---	----------

3	User Interface and Parts.....	10
----------	--------------------------------------	-----------

4	Long-Range System.....	12
4.1	Parts Assembly.....	12
4.2	Operation Steps.....	13
4.3	Custom Search System.....	17

5	Ionic Search System.....	18
5.1	Parts Assembly.....	18
5.2	Operation Steps.....	19

21.....**Magnetic Search System**

22.....Parts Assembly 6.3

23.....Operation Steps 6.4

25.....**Pulse Induction System**

25.....Parts Assembly 7.1

28.....General Scanning System 7.2

31.....Direct 3D Imaging System 7.3

36.....**ElectroMagnetic Field System (EMF)**

37.....Parts Assembly 1.8

38.....Direct EMF Scanning System 2.8

40.....3D EMF Imaging System 3.8

46.....**Device Parts & Accessories**

50.....**Technical Details**



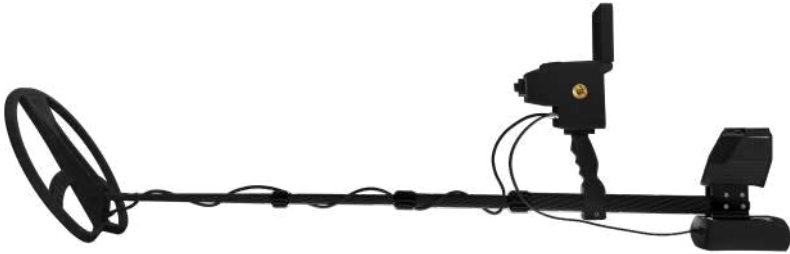
Usage Warnings

- Ensure all necessary precautions are taken to avoid usage errors.
- Carefully review the user manual before operating the device to ensure a thorough understanding and to avoid operational errors.
- Do not use the device in rainy conditions.
- Do not operate until all components are properly connected and securely in place.
- Verify that the device's battery is fully charged before operating.
- When the battery level drops below 10%, the indicator on the battery will flash and a beeping sound will occur, turn off the device and recharge the battery.
- The device will automatically shut down when the battery is about to run out.
- Maintain a safe distance from power sources, phone networks, metals, mobile phones, and electronic devices to prevent interference with the device's performance.
- Use only the original charger provided with the device.
- The warranty covers the main unit of the device against all technical defects for two (2) years.
- The warranty excludes damage caused by misuse, including dropping the device, tampering with the main unit, impacts, or improper use.
- The warranty also excludes the following components: battery, charger, tablet, and other accessory parts.
- Improper use or exposure to excessive noise may affect the device's ability to accurately identify targets.

Device Features and Characteristics

- TITAN X13 detector for gold, buried treasures, precious metals, archaeological tombs, caves and underground cavities.
- Its revolutionary and unique design allows it to operate efficiently across various terrains and challenging climatic conditions, significantly simplifying the search and exploration process.
- TITAN X13 has a superior ability to penetrate all types of mineral rocks thanks to advanced automatic calibration technology.
- The device can also efficiently deal with sedimentary, metamorphic and igneous rocks, including granite and basalt, which are among the most difficult types of rocks that may hinder the performance of many other devices available in the market.
- TITAN X13 works with thirteen different search systems in one device.
- The TITAN X13 represents outstanding German engineering and has earned the European CE certificate and ISO 9001 certification, adhering to international standards.
- This device is designed to work in all countries and regions.
- The device works in different languages: German - English - French - Spanish - Arabic - Persian.





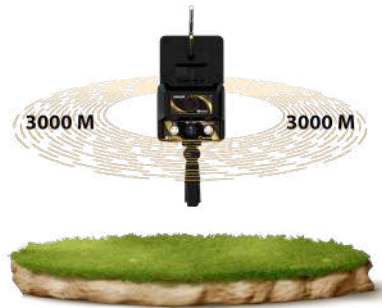
- Titan X13 Search for precious metals such as buried archaeological gold - raw gold - gold veins - platinum - silver - mercury - bronze - lead - copper - cobalt - lithium - coltan - meteorite.



- Search for gemstones and be able to discover 18 different types:
Ruby - Emerald - Quartz - Topaz - Garnet -
Amethyst - Lapis Lazuli -
Tourmaline - Columbite - Tanzanite
- Turquoise - Peridot Alexandrite
- Cat's Eye - Ruby - Jasper - Opal -
Aquamarine.



- Determine the type of soil in the search area (clay - mineral - natural - mixed - sandy - rocky) to obtain more accurate results.
- Capable of covering large search areas up to 3,000 square meters and reaching depths of 60 meters underground.
- Super fast in capturing targets and accurately locating them.
- Equipped with a system for determining the target depth easily and accurately.
- Screens that operate with full touch technology.
- System for determining the continent within which the search is being conducted.



User Interface and Parts



Once the device is turned on, the main interface will appear on the bottom screen.

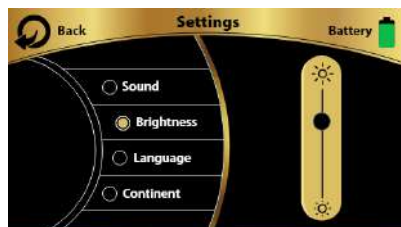
Press the button at the top of each screen to navigate between screens.



Settings

Device settings screen where you can adjust brightness, sound levels, language, and continent settings.

Brightness Control Screen



Sound Control Screen



Continent Selection Screen



Language Selection Screen



Long-Range System

This system is specialized in covering vast areas of search and is characterized by high accuracy in determining and monitoring the target location and confining it within an area of one square meter. This system can reach a forward range estimated at 3000 meters and a depth of 60 meters underground.



4.1 Parts Assembly

1

Install the device handle.



2

Install the Super Antenna.



3

Install the transmitting and receiving antennas.



4

Install the long range unit onto the main unit.



4.2 Operation Steps

Select Long Range System



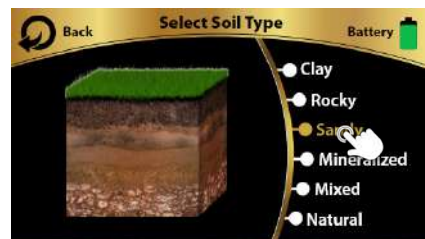
Read the instructions then press the skip button.



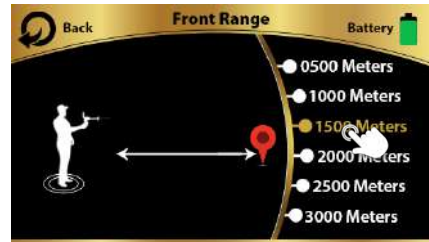
Choose the type of target you want to search for from menu.



Select the type of soil in the search area: Clay, Rocky, Sandy, Mineral, Mixed, or Natural.

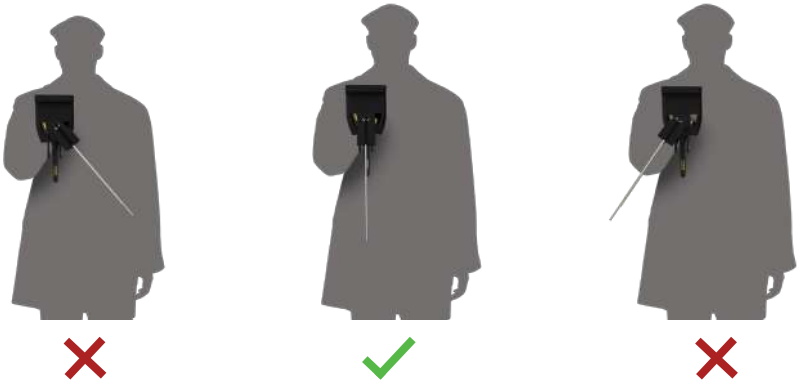


Select the search range you want to reach.



If the forward range of the target to be searched is expected to be within an area of 500 square meters, it is sufficient to specify the forward range within 500 meters. However, if the forward range of the target to be searched is unknown, you can specify the forward range up to 3000 meters.

Point the device vertically towards the ground and wait until the antenna movement is completely stable to complete the calibration process.



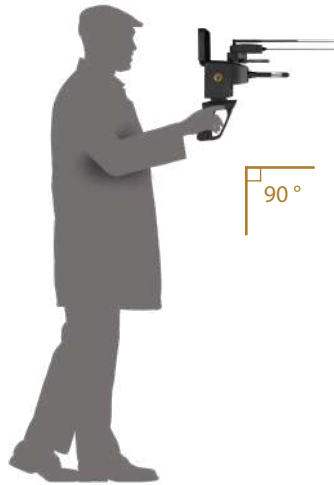
Then, press the calibration button on the search screen.



Then hold the device at a 90 degree angle and start walking to search for the target.

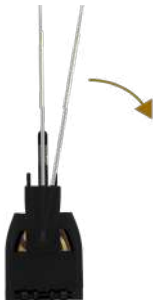
If no signal is obtained, change direction:

- East to West.
- West to East.
- South to North.



When a signal is detected, the device activates three functions simultaneously to confirm the target's presence.

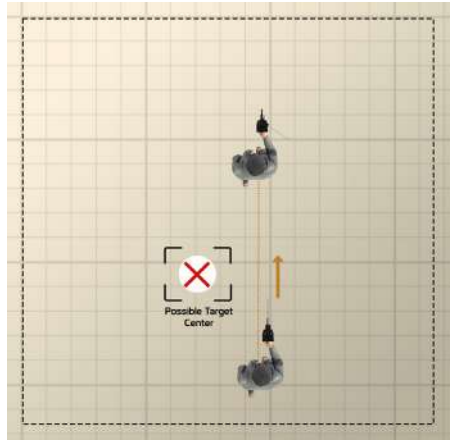
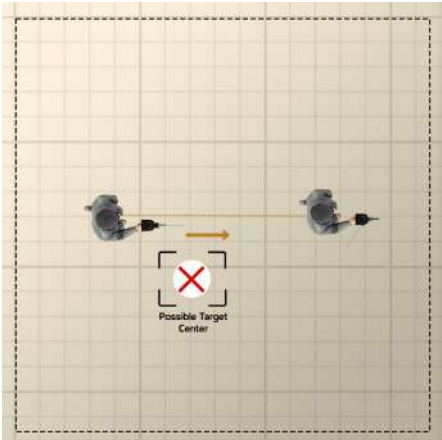
- The main unit will rotate toward the target signal.
- A direction arrow appears on the screen.
- A sound is emitted.



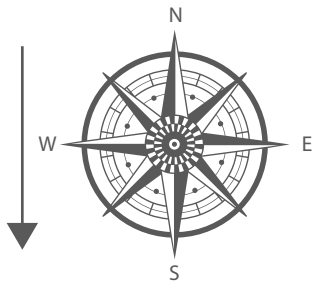
The indicator moves within the search screen and the signal receiver moves, indicating the presence of a target signal.

Follow the signal; when the device turns back, you have passed the target. Limit the search location by placing a mark that will be the center of the target confirmation operations.

Confirm the location of the target from the four directions: (from south to north - from north to south - from west to east - from east to west).



Note: During the search, the explorer must stand facing north to south. As the ionic fields are radiations emitted by gold, precious metals, buried treasures, diamonds and gemstones after remaining for a long time underground and interfering and interacting with the soil and the nature of the earth's formation and its alignment with the magnetic lines north and south.



4.3 Custom Search System

This system allows you to enter target frequencies manually and search for specific types of gold, metals, diamonds and precious stones according to the area you want to search in, which helps you in a more accurate search process.

When you enter a target frequency, the device will send this frequency to the antennas sending the signal, which in turn searches for the signal emitted by the target that matches the frequency that was entered only.

These frequencies can be selected from the list attached to the device, which contains some gold and treasure frequencies.

Custom Search System Operation Steps

Select the custom search system from the long-range system menu.



Enter a frequency between 1,000 and 55,000 Hz (e.g., 5,000 Hz), then press the 'Next' button.



Follow the steps mentioned previously in the long-range search from choosing the type of soil and the range to search for the target.

Ionic Search System

The Ionic Field Search System is a specialized system for detecting ionic fields that form around gold and treasures buried underground.

Ionic fields are atomic rays consisting of atoms emitted by gold and buried treasures after remaining underground for a long time.

This system covers vast areas of search up to 3000 square meters and identifies the target within a range of one meter and reaches a depth of 60 meters underground.



5.1 Parts Assembly

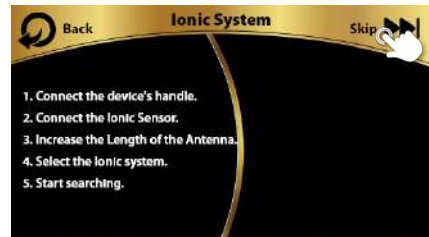
1**Install the Device Handle****2****Install the Ionic Sensor**

5.2 Operation Steps

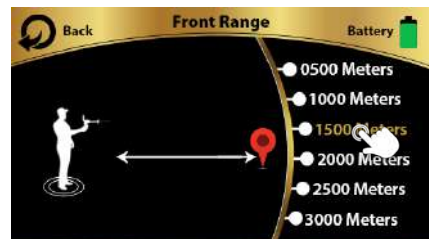
Select the ionic search system.



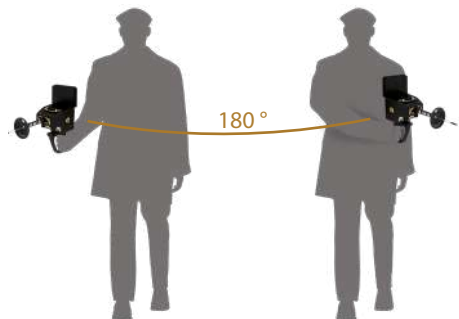
Read the instructions then press the skip button.



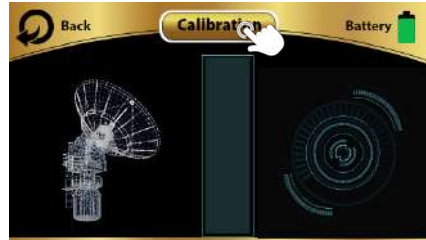
Select the front range you want to reach.



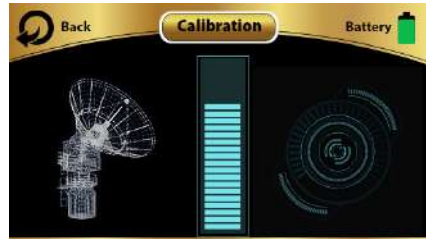
Begin the search by positioning the device parallel to the ground and moving it from right to left in a 180-degree.



After pointing the device, press the calibration button within the search screen.



When a target is detected, the device will emit an audible signal with an indicator appearing on the screen indicating the strength of the signal emitted by the target.



Follow the audible signal and move the device up and down until the strongest signal is received, increasing the likelihood of locating the target.

Note:

The target must have been buried for several years or naturally formed underground for the ionic field to begin forming, which increases the likelihood of detecting the target from greater distances and at deeper depths.

Therefore, it is not possible to test the device on gold or precious metals that are either above ground or recently buried, as these targets do not meet the conditions of gold and precious metals that have been buried for several years or naturally formed underground. Such targets lack ionic fields, which the device is designed to detect.

Ionic fields are radiations emitted by metals as a result of their interaction with soil and the geological composition of the earth after being buried underground for an extended period. These fields interact with the earth's magnetic lines running north and south.

Magnetic Search System

A specialized system designed to detect magnetic metals, such as iron and other magnetized materials, as well as identify voids like caves, tunnels, and tombs. It effectively detects buried metals by sensing the magnetic fields formed over time.

Metal Detection

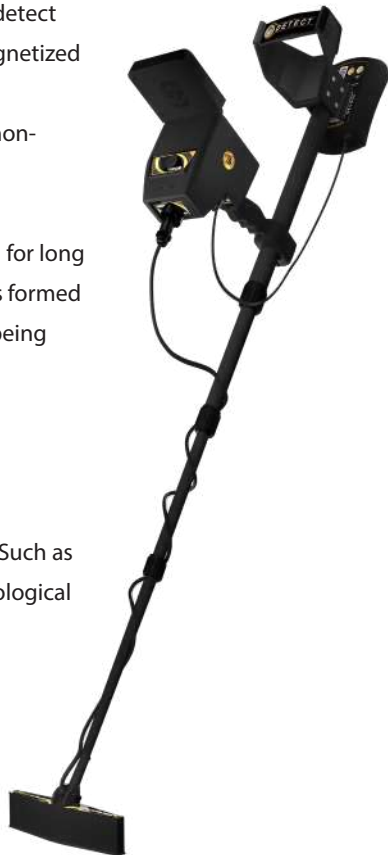
This system is distinguished by its ability to detect magnetic metals, such as iron and other magnetized materials.

It also assists in identifying the presence of non-precious metals underground.

The system effectively detects metals buried for long periods, as it can identify the magnetic fields formed around buried metals after several years of being underground.

Cavity Detection

This system detects different types of voids: Such as caves – tunnels – passageways - and archaeological tombs.



6.1 Parts Assembly

1

Install the magnetic sensor on the arm holding the device.

**2**

Install the battery to the armrest base.

**3**

Connect the main unit to the device's carrying arm.

**4**

Connect the magnetic sensor and battery cable to the main unit.



6.2 Operation Steps

Point the sensor vertically towards the ground, keeping it 2 to 5 cm above the ground.



Select the magnetic metal detection system from the search options.



Read the instructions then press the skip button.



Select on one of the search options.



Begin your search by moving the device steadily in one direction, ensuring consistent movement to thoroughly scan the area. Maintain a straight path to allow the device to effectively detect any targets within the designated search range

Press the calibration button when changing the search direction.



When a metal target is detected, the device emits an audible signal at the target's location, and the indicator turns red on the screen.



When searching for a cavity, the device emits an audible signal at the cavity's location, and the indicator turns blue on the screen.



Pulse Induction System

This system has the ability to detect raw gold, gold veins, gold, bronze and silver metals underground. One of the features of this system is ground balance (calibration with the ground) to ensure that it is not affected by any signals resulting from moisture in the soil, mineral rocks, land containing mineral salts or solid ground.

**1**

Install the search coil onto the device's carrying arm.

**2**

Install the battery to the armrest base.

**3**

Connect the main unit to the device's carrying arm.

**4**

Connect the search coil cable and battery cable to the main unit.



How to Carry the Device

Pass your arm through the armrest and belt.

Hold the handle of the device and rest your forearm on the armrest.

The correct position of the armrest should allow you to hold the handle comfortably.

Your elbow joint should rest above the back of the armrest ensuring that the detector feels like an extension of your forearm.



Adjusting the Handle Length

Extend the lower shaft to the user's appropriate length by twisting the locks along the shaft and secure the lock to stabilize the position.

If additional length is required, open the middle shaft and secure the lock on the upper shaft to fix the shaft's position.



Adjusting the Search Coil Angle

Install the screw that connects the lower shaft to the coil, then tighten it sufficiently to ensure the coil remains securely fixed in place.

Press the search coil gently against the ground while holding the detector, ensuring it is parallel to the ground surface.

Lift the search coil approximately 2 cm off the ground, ensuring it remains parallel to the surface.



Important Points When Using the Device

- Keep the search coil away from your body to avoid interference caused by drilling tools or any other metal objects you might carry during the search process.
- Incorrect scanning may result in missing the target or generating false signals.
- Avoid excessive contact between the coil and the ground.
- For optimal performance, keep the coil close and parallel with the ground. This improves detection depth and sensitivity to small objects.

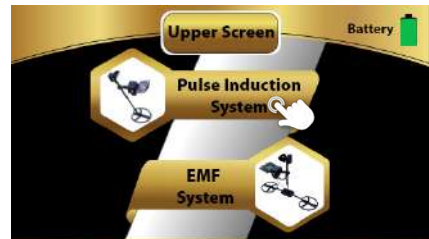
7.2 General Scanning System

This system specializes in detecting metals located deep underground using pulse induction technology.

Press the bottom screen button to go to the rest of the device's systems.



Enter the pulse induction system.



Go to the general scan system from the search options.



Direct the search coil toward the ground to ensure proper calibration.



Press the "Tune" button to start the ground balancing process (calibration with the soil). Once the calibration is complete, the system will automatically transition to the search screen.

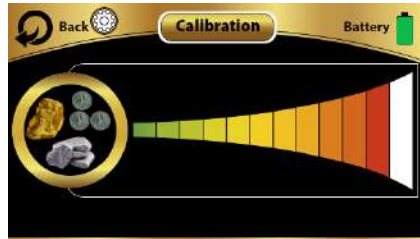


Begin the search by gently moving the device in a sweeping motion from left to right. Ensure the device remains parallel to the ground at a consistent height throughout the process. This technique allows the device to effectively scan the area for potential targets while maintaining accuracy. Repeat the left-to-right motion systematically to cover the entire search area thoroughly.



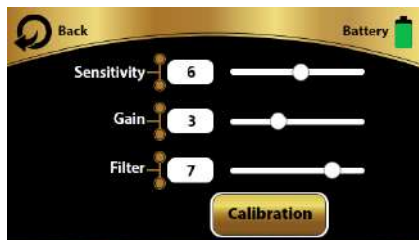
When a target is detected, the device will emit gradually increasing sound and the indicator on the screen fills up.

The proximity of the target to the search coil is confirmed at the highest sound level and when the indicator is filled.



Pulse induction Options

- Sensitivity level: To control the sensitivity level of the device.
- Magnification factor: To enlarge or reduce the signal emitted by the search coil. In the case of searching for small targets, we increase the magnification factor.
- Filtering: It purifies the signal received from the coil in order to reduce the interference or noise to which the device is exposed. Therefore, the filtering level must be increased in the event of a high interference rate in the search area.



7.3 Direct 3D Analyzing

This system is designed to provide comprehensive and detailed information about the detected target, including its type and depth. By delivering precise data, it enables users to accurately identify and thoroughly analyze the target's characteristics. This enhanced accuracy ensures a more effective and reliable search process, allowing users to make informed decisions and achieve better results during their exploration.



Parts Assembly

1

Install the Tablet Holder

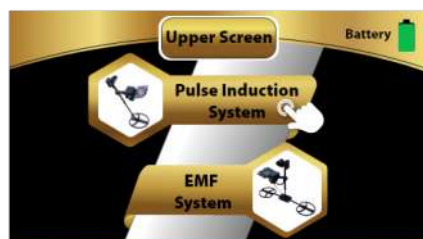
**2**

Mount the Tablet onto the holder

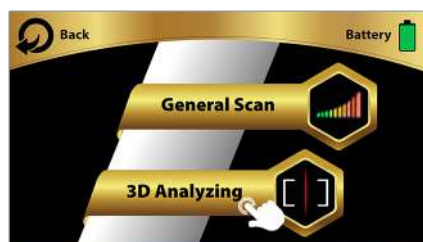


Operation Steps

From the lower screen, enter the Pulse Induction system.



Choose 3D Direct Analyzing system.



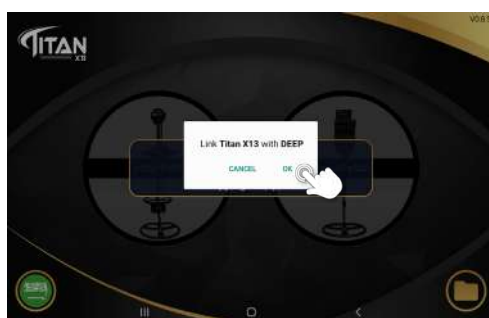
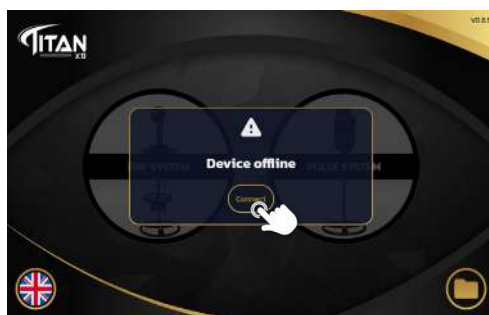
Then press the calibration button to start the automatic calibration process of the device with the soil.



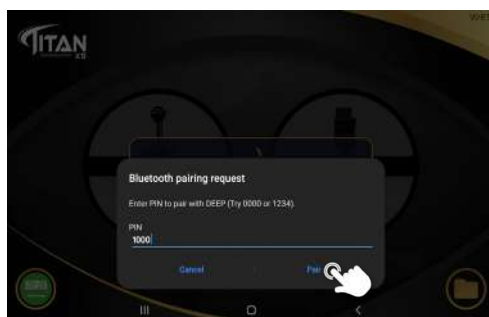
Turn on your tablet and open the Titan X13 app.



Click on the connect button, a window will appear to confirm the connection, click OK.



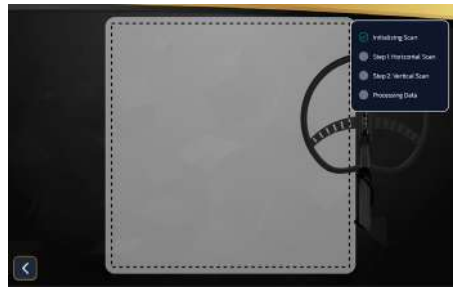
Enter the passcode '1000', then press the 'Pair' button to complete the pairing process with the main unit.



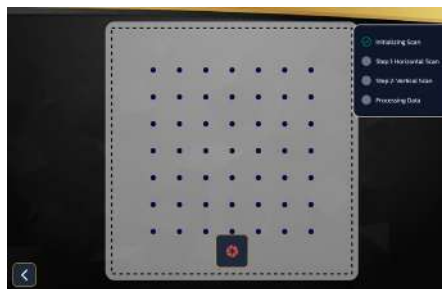
From the tablet, select Pulse System.



Press the shutter button and wait for it to flash red and emit a beeping sound.



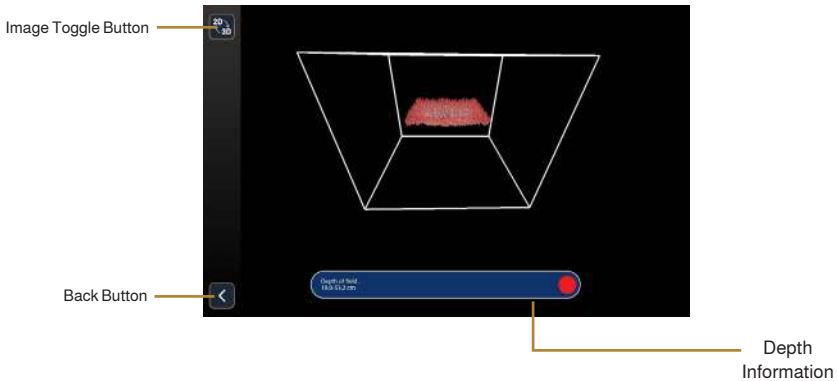
An illustration will appear indicating the search direction. Once the illustration is complete, pass the search coil over the target, only once, and then press the shutter button again to complete the first step of the search.



For the second step, you will move the search coil from north to south. Press the shutter button and wait for the animation to complete. Then, pass the coil over the target only once and press the shutter button again to finish the search and process the data.

Once the data is processed, the screen will automatically navigate to the results screen, displaying a 3D representation of the target.

The results will indicate the type of material, along with depth information.



ElectroMagnetic Field System (EMF)

This system operates by utilizing electromagnetic fields to detect the presence of metals buried beneath the ground's surface. It functions based on the principle that electromagnetic fields are generated when the device passes near metal objects. These fields interact with the surrounding environment, allowing the system to identify and pinpoint the location of buried metals with high precision. By leveraging this advanced technology, the system ensures reliable detection and efficient exploration in various conditions.



8.1 Parts Assembly

1

Install the EMF coils on the processing unit.



2

Connect the coil cables to the EMF unit



3

Install the shaft to the EMF unit.



4

Install the battery on the armrest base.



5

Mount the main unit to the device's carrying arm.



6

Connect the battery cable and EMF unit cable to the main unit.



8.2 Direct EMF Scanning System

This system specializes in detecting metals, buried treasures, ancient relics and cavities in the ground using EMF technology.

Operation Steps

Raise the device 40 to 50 cm above the ground.



Turn on the EMF unit by ON/OFF button.



Lower the device and maintain a distance of approximately 5 cm above the ground.



Charging the EMF Unit

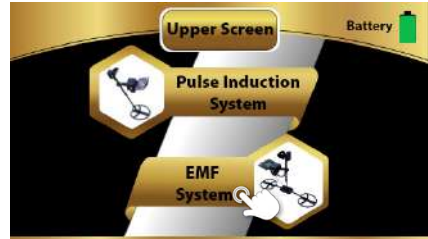
The EMF unit must be charged separately from the device battery, ensure it is fully charged before use.

The LED indicator on the charging cable shows the charging status.

A sound alert indicates low battery.



Enter the EMF system from the device screen.

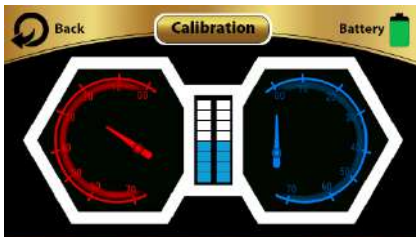
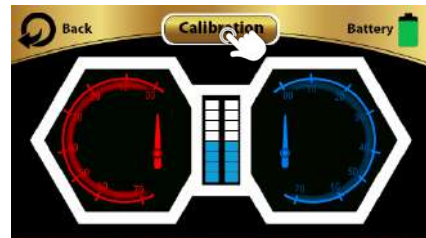


Select the direct scan mode.

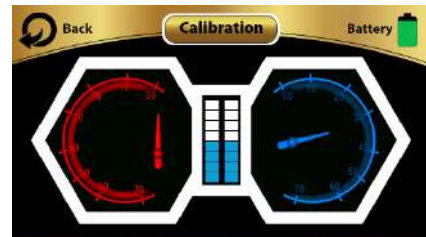


Then press the Calibrate button to start the automatic calibration process of the device with the soil.

Once the calibration process is complete, two indicators will appear in red and green.



When metals, buried treasures, or ancient relics are detected, the red indicator will activate and emit a rapid sound.



When a cavity is detected, the blue indicator will activate and emit an accelerating sound.

8.3 3D ImagingScan

This system is designed to perform a three-dimensional imaging scan of the earth's layers, using EMF technology to detect minerals, buried treasures, ancient monuments, and cavities within the designated area.

Parts Assembly

1

Install the Tablet Holder

**2**

Mount the Tablet onto the holder



Operation Steps

Select 3D Imaging Scan



From the tablet, select EMF System.



The EMF search configuration screen will appear, containing the following options:

Lines: Represents the number of lines to be scanned in the search area.

Steps: Indicates the number of steps within each line.

Search Direction: Defines the search movement, either:

Parallel: Return to the starting point of next line after completing each.

Zig-zag: Move forward and backward continuously.

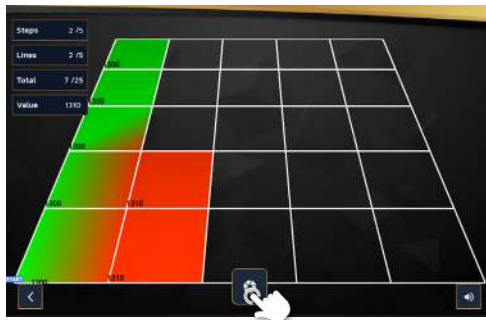
Press the START button to go to the search screen.





Example: If you select 5 lines and 5 steps, a grid with five columns and five steps per column will appear. This configuration will require 25 clicks to cover the search area.

Start the scanning process by pressing the capture button on the tablet.

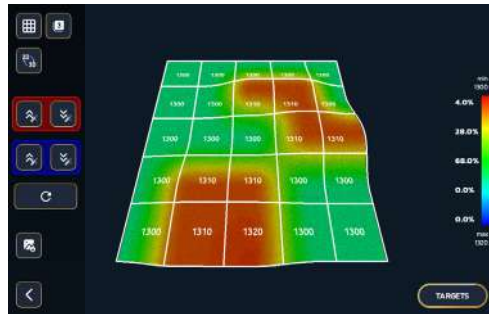


Take a step, then move the opposite foot evenly, pressing the shutter button with each step. The device will capture a data accompanied by a sound.

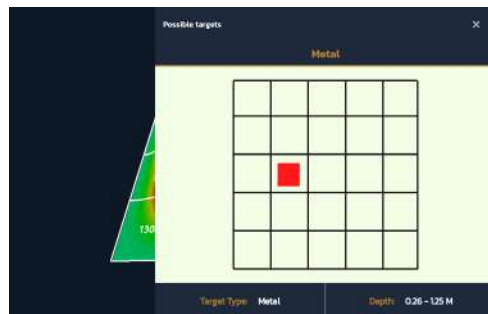
Ensure the distance between each step is approximately 30 cm, and maintain a 30 cm gap between the lines. Continue this process until the first line is fully completed.

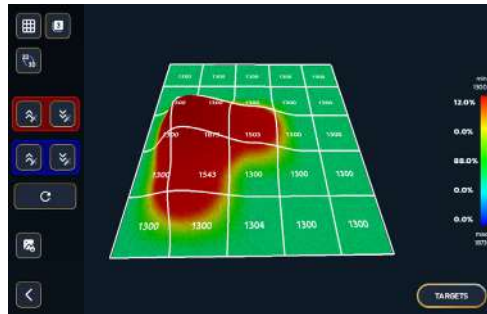
After completing the first line, return to the start of the next line and repeat the process for all remaining lines.

Upon completing the imaging process, the result will be displayed as a three-dimensional image, depicting the approximate shape of the underground target along with a set of analytical tools for further examination.

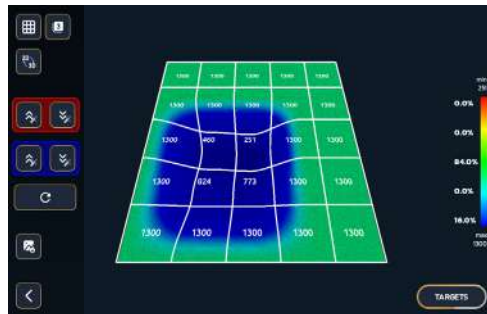


If a target is detected in the search area, a 'Target' button will appear at the bottom of the screen. Pressing this button will open a window displaying the target's position within the search area along with its depth information.





Metal target



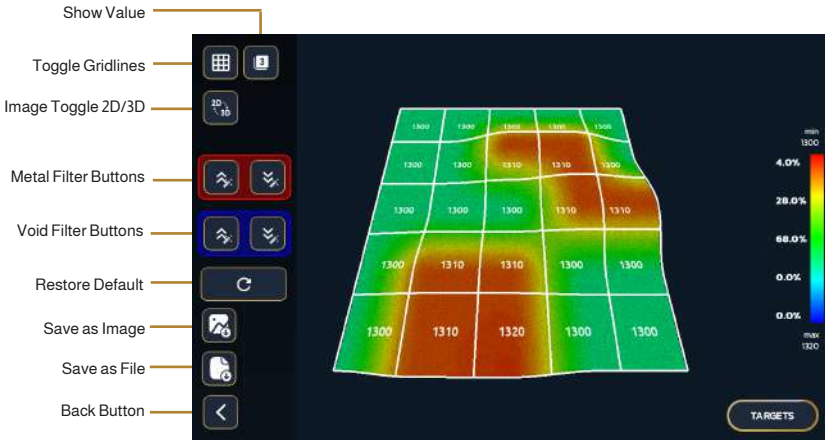
Cavity Target

The following data appears on the screen:

Targets Button: This button appears only when confirmed targets are detected and disappears when no targets are present. Clicking on this button will display the type of potential target (metal or cavity) along with its depth and location.

Color Bar: A percentage chart displayed within the image, representing different elements detected during the search.

Step Value: Numeric indicators that assist in confirming the presence of target.



Result Image Analysis

The image is divided into the following color codes:

Red: Indicates the presence of metals underground.

Green: Represents the soil.

Yellow: Signifies the presence of mineral salts.

Dark Blue: Indicates the presence of cavities underground.

Light Blue: Represents the rocks surrounding the cavities.

Device Parts & Accessories

Main Unit



**Main Unit
Handle**



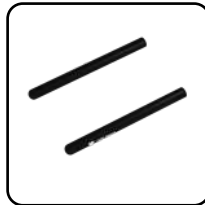
**Long Range
Unit**



**Super
Antenna**



**Receiver
Antenna**



**Signal
Antennas**



**Signal Enhancer
Antenna**



Ionic Unit



**Device
Battery 1**



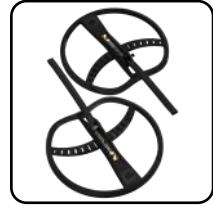
**Device
Battery 2**



Shaft



**Pulse Search
Coil**



**EMF Search
Coils**



**Magnetic
Search Unit**



**Tablet
Holder**



Tablet



Charger



Car Charger



Warranty Card

Technical Details

Titan X13 Technical Specifications	
Audio Output	DYNAMIC SPEAKER FREQUENCY RANGE: 350~1000 Hz - SOUND OUTPUT: 84 ± 3dB
Liquid Crystal Display (LCD)	Capacitive Touch Screen full color 480 x 272 px
Frequency	Long rang system 5KHz _ 65KHz350~1000 Hz PI system 350Hz – 500Hz
Data processing speed	72 MHz
Operating Temperature Range	0 C° to 70 C°
Operating Humidity Range	up to 95 % non-condensing
Storage Temperature Range	- 20C° to 70C°
Storage Humidity Range	up to 98 % Relative Humidity
Operating Time (54 Wh Battery)	10 Hours
Operating Time (27 Wh Battery)	15 Hours
Waterproof Rating - Coil	waterproof to depth of (100 cm)
Waterproof Rating - Detector	not waterproof (weatherproof only)
Coil	Coil : 17Inch

BT500 Li-ion Battery Technical Specifications	
Type	Li-ion Rechargeable Battery - External Battery
Output Voltage	Li-ion 11.1 VDC
Capacity	Li-ion 54 Wh
Run Time	10 Hours
Battery Operating Temperature	0 C° to 50 C°
Battery Storage Temperature	- 5C° to 70C°

BT250 Li-ion Battery Technical Specifications

Type	Li-ion Rechargeable Battery - External Battery
Output Voltage	Li-ion 11.1 VDC
Capacity	Li-ion 27Wh
Run Time	15 Hours
Battery Operating Temperature	0 C° to 50 C°
Battery Storage Temperature	- 5C° to 70C°

Li-ion Battery Charger Technical Specifications

Operating Temperature	0 C° to 50 C°
Storage Temperature	- 30C° to 80C°
Input Voltage	90 -> 250 VAC 50 -> 60 Hz
USB Output Current	5 VDC / 2100 mA

Bag-1 Specifications

Total Weight	6600 g
Bag weight (empty)	3600 g
Bag dimensions	540mm x 235mm x 427 mm

Bag-2 Specifications

Total Weight	6470 g
Bag weight (empty)	3780 g
Bag dimensions	690mm x 252mm x 583 mm

**Thanks For Choosing to Buy
TITAN X13**



Gold & Water Detectors



+90 539 544 02 23
+90 531 852 40 31



info@gerdetect.de



www.gerdetect.de



MANUEL D'UTILISATION

Français



Indice

1	Avertissements D'utilisation.....	58
2	Caractéristiques et Fonctionnalités de L'appareil.....	59
3	Interface et Pièces de L'unité Principale.....	62
4	Système Longue Portée.....	64
	4.1 Assemblage des pièces du système.....	64
	4.2 Étapes de fonctionnement du système.....	65
	4.3 Système de recherche personnalisé à longue portée.....	69
5	Système de Recherche Ionique.....	70
	5.1 Assemblage des pièces du système.....	70
	5.2 Étapes de fonctionnement du système.....	71

73.....**Système de Recherche Magnétique**

74.....Assemblage des pièces du système 6.3

75.....Étapes de fonctionnement du système 6.4

73.....**Système D'induction D'impulsions**

73.....Assemblage des pièces du système 7.1

76.....Système de Numérisation Général 7.2

79.....Système de recherche d'images 3D directes 7.3

84.....**Système de Champ Électromagnétique(CÉM)**

85.....Assemblage des pièces du système 1.8

86.....Système de balayage à champ électromagnétique dire 2.8

88.....Système d'imagerie de champ électromagnétique 3D 3.8

94.....**Pièces et Accessoires**

96.....**Détails Technique**



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.





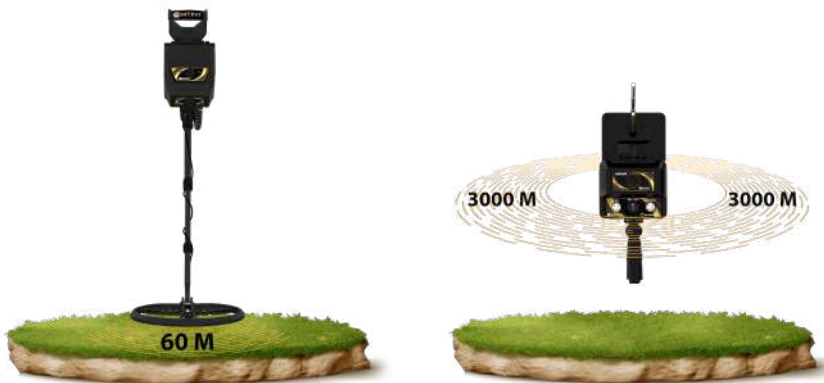
- Recherche de métaux précieux tels que l'or archéologique enfoui
- l'or brut - les filons d'or - le platine - l'argent - le mercure - le bronze - le plomb - le cuivre - le cobalt - le lithium - le coltan - la météorite.



- 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.

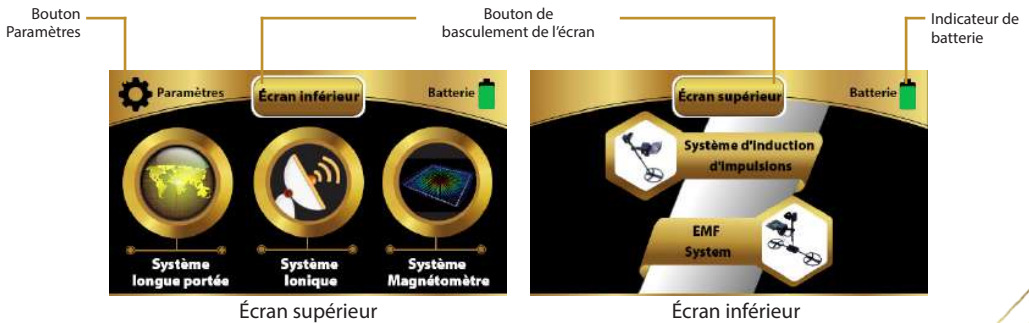


Interface et Pièces de L'unité Principale



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

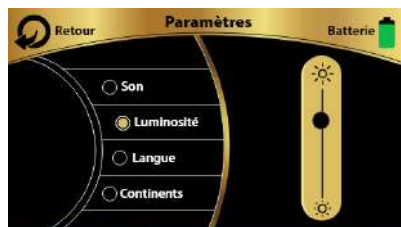
Pour passer d'un écran à l'autre, appuyez sur le bouton en haut de chaque écran.



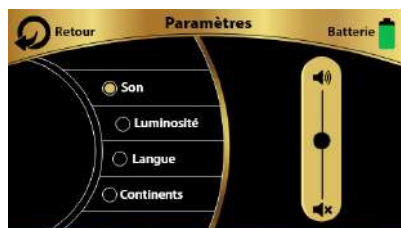
Paramètres

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

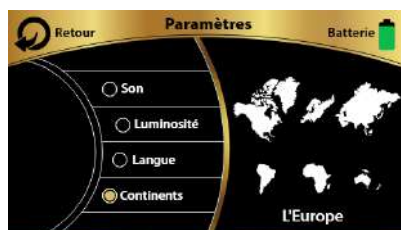
Écran de contrôle de la luminosité



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

Sélectionnez le système longue portée



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



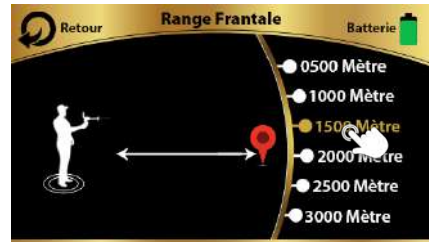
Choisissez le type de cible que vous souhaitez rechercher dans le menu longue portée.



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

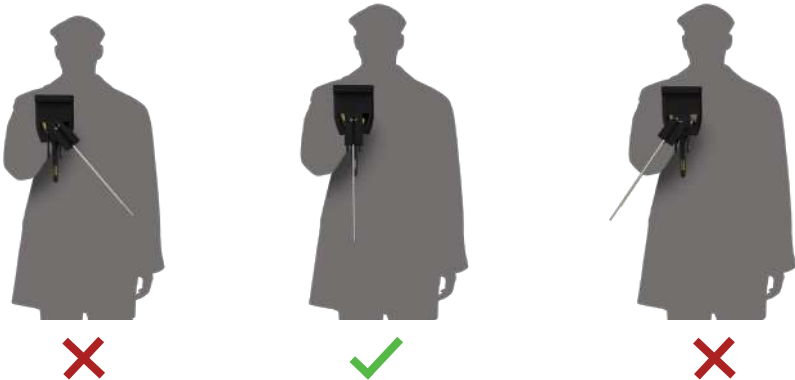


Sélectionnez la plage de recherche que vous souhaitez atteindre.



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.



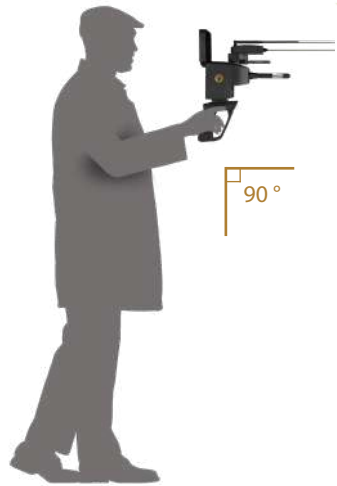
Appuyez ensuite sur le bouton d'étalonnage dans l'écran de recherche.



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

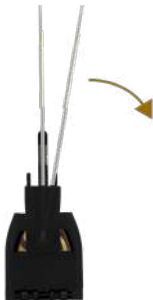
Si aucun signal n'est obtenu, changez de direction :

- 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 :

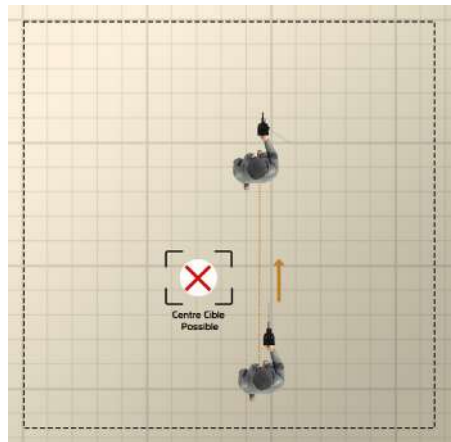
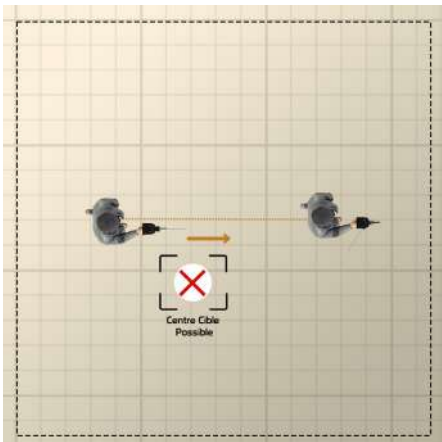
- Le signal tourne directement vers la cible.
- La direction de la cible apparaît sur l'écran.
- Un son d'alerte est émis lorsque le récepteur du signal tourne.



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

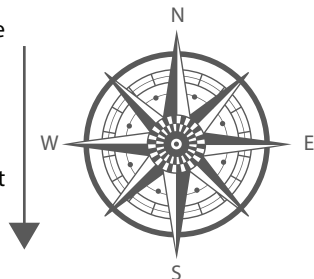
Suivez le signal et lorsque l'appareil revient en arrière, vous aurez dépassé la cible. Limitez l'emplacement de la recherche en plaçant une marque qui sera le centre des opérations de confirmation de la cible.

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 Secherche 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

Sélectionnez 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

1

Installez la poignée de l'appareil

**2**

Installez le capteur ionique

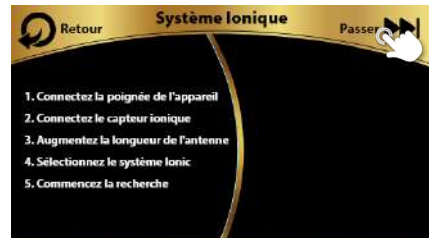


5.2 Étapes de Fonctionnement du Système

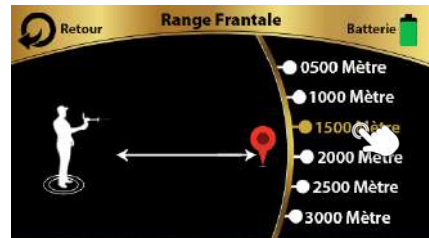
Sélectionnez le système de recherche ionique.



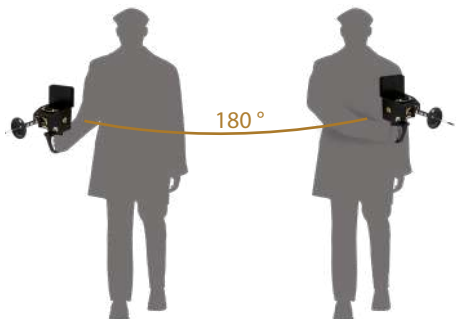
Suivez les étapes de recherche écrites sur l'appareil, appuyez sur le bouton Ignorer pour accéder à l'écran de recherche.



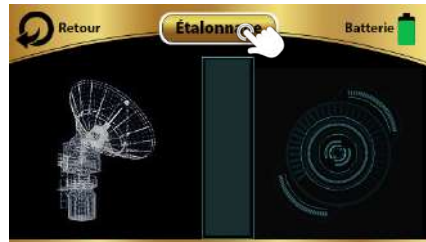
Sélectionnez la plage avant que vous souhaitez atteindre.



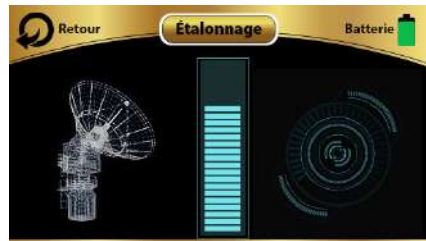
Commencez la recherche en pointant l'appareil parallèlement au sol et en déplaçant l'appareil de droite à gauche, c'est-à-dire à 180 degrés.



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 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

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.



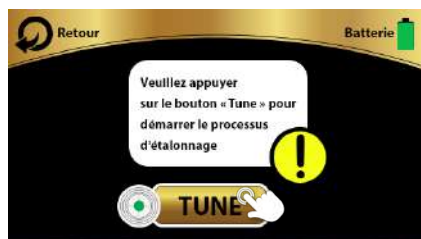
Sélectionnez le système de recherche d'espaces.



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'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.



Option de Stimulation pulsée

- 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.



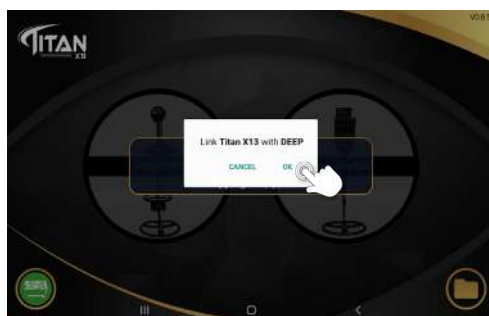
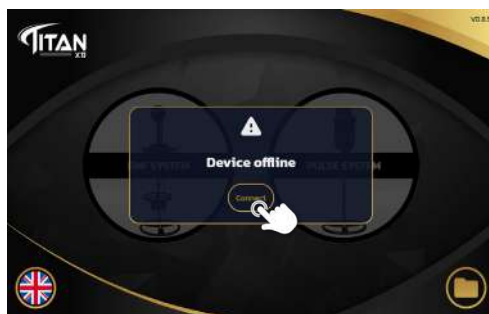
Appuyez ensuite sur le bouton d'étalonnage pour démarrer le processus d'étalonnage automatique de l'appareil avec le sol.



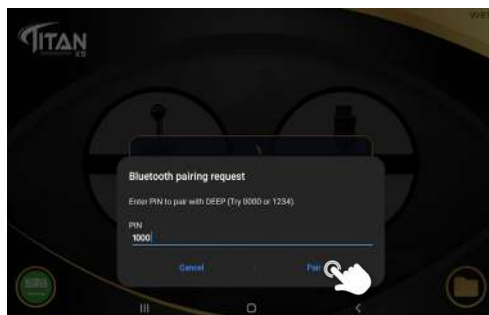
Allumez votre tablette et ouvrez l'application Titan X13.



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.

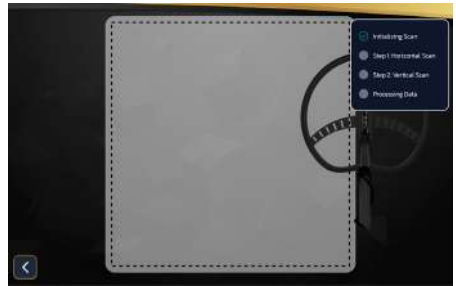


Sélectionnez le système d'induction pulsée.

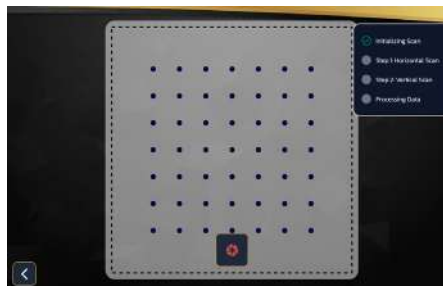
Bouton de
changement de langue



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

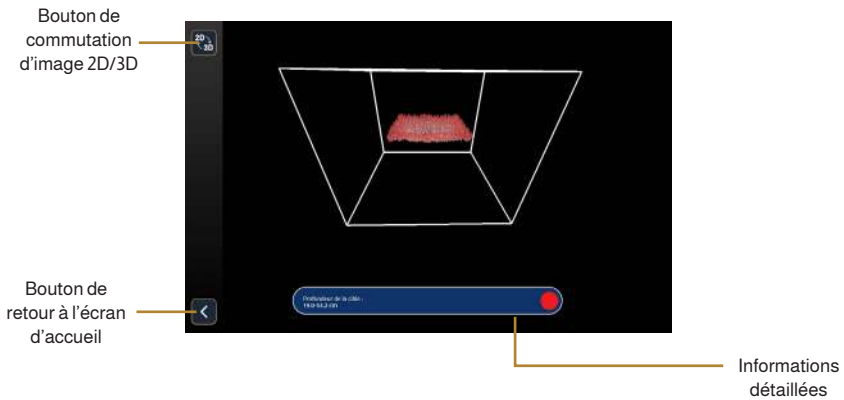


Une fois le mouvement d'illustration terminé, passez la bobine de recherche sur la cible comme indiqué d'est en ouest une seule fois, puis appuyez à nouveau sur le bouton de tir pour terminer la première étape de la recherche.



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).



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

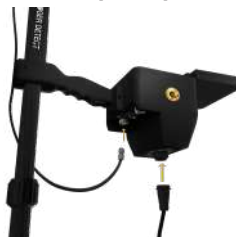
Installez la batterie sur la base de l'accoudoir, puis connectez-la à l'emplacement désigné sur l'unité principale.


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.

Soulevez l'appareil à une hauteur de 40 à 50 cm au-dessus du sol.



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.



Chargement de l'unité EMF

L'unité EMF doit être chargée séparément de la batterie de l'appareil. Assurez-vous qu'elle soit complètement chargée avant utilisation.

Le voyant LED du câble de charge indique l'état de chargement.

Une alerte sonore signale une batterie faible.



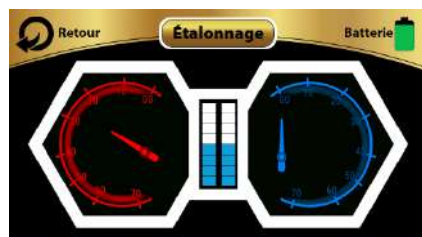
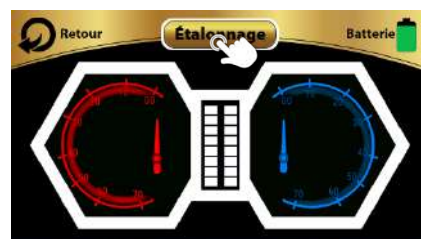
Entrez le système CÉM sur l'écran de l'appareil.



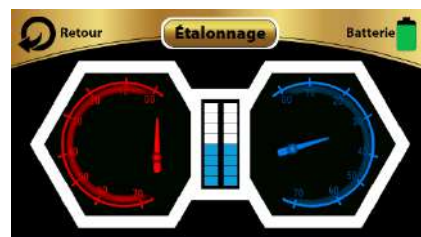
Sélectionnez ensuite le mode de numérisation directe.



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 rouge et émettra un son rapide.



Lorsqu'un écart est détecté, l'indicateur devient bleu 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.



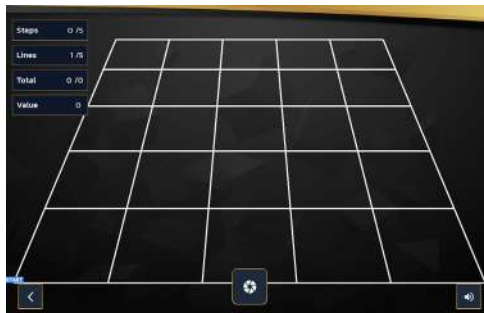
Images/fichiers
enregistrés Bouton

- 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.

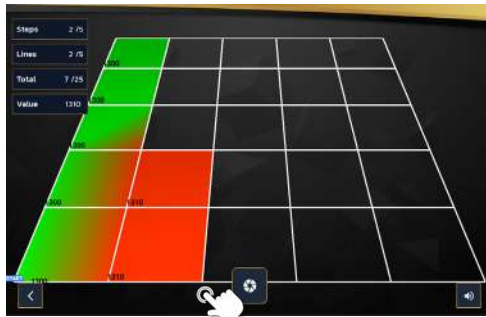
Appuyez sur le bouton START pour accéder à l'écran de prise de vue.



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.

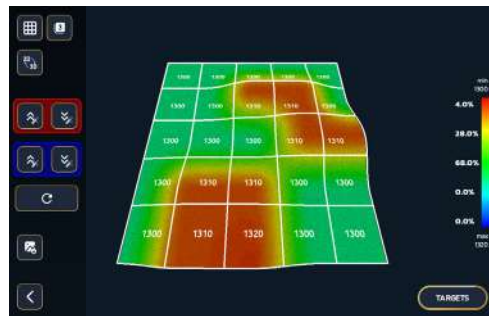


Faites un pas puis déplacez l'autre pied opposé au premier pied de manière uniforme et continuez d'appuyer sur le bouton de l'obturateur à chaque pas et l'appareil prendra une photo avec un son.

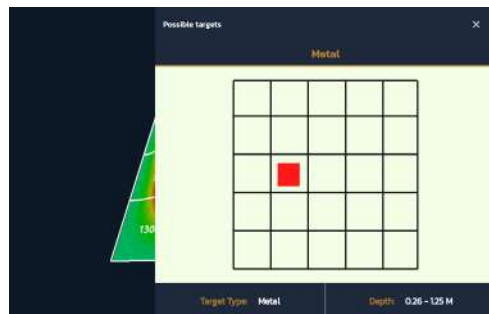
La distance entre les pas doit être d'environ 30 cm. La distance entre les lignes doit également être de 30 cm. Marchez et suivez les mêmes étapes jusqu'à ce que la première ligne soit complètement terminée.

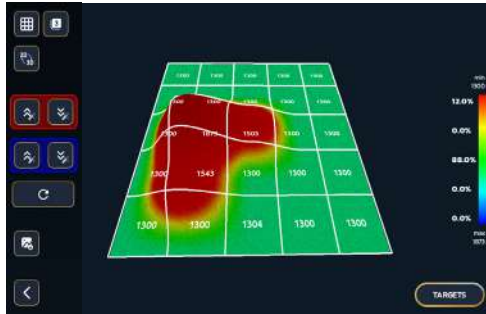
Retournez ensuite jusqu'à la fin de la deuxième ligne et répétez le même processus sur toutes les lignes.

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.

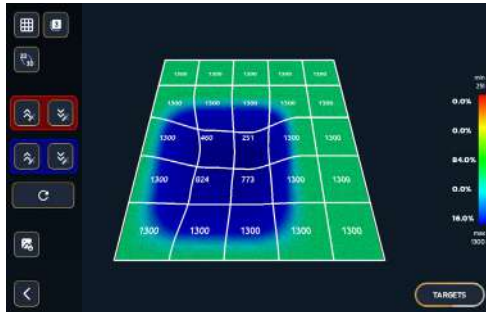


Lorsque vous cliquez sur le bouton Cibles, une illustration apparaît indiquant l'emplacement exact de la cible par rapport aux zones de recherche.





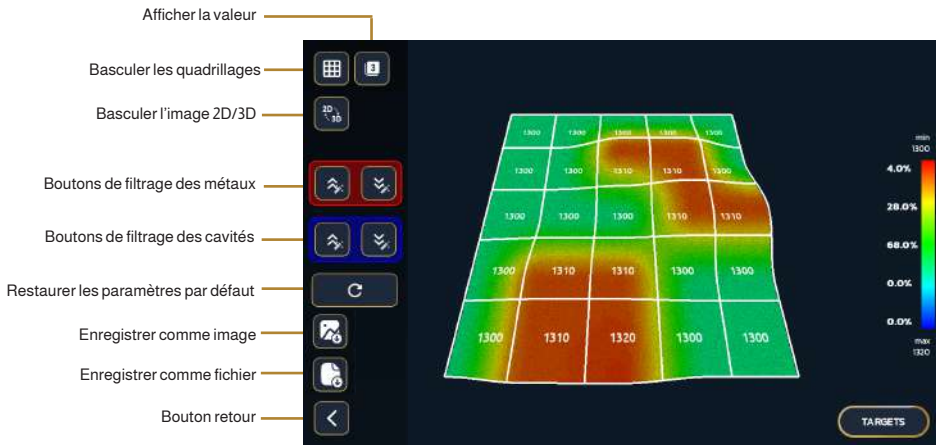
Découverte d'un métal



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



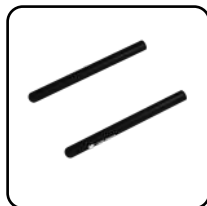
Unité Longue
Portée



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 Système PI 350
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

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

Spécifications techniques du chargeur de batterie Li-ion

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

Spécifications du Sac-1

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

Spécifications du Sac-2

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

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



Détecteurs d'or et d'eau



+90 539 544 02 23
+90 531 852 40 31



info@gerdetect.de



www.gerdetect.de

شكراً لاختياركم جهاز
تيتان اكس 13



اجهزة كشف ذهب ومعادن

 +90 539 544 02 23
+90 531 852 40 31

 info@gerdetect.de

 www.gerdetect.de

المواصفات الفنية لبطارية ليثيوم أيون BT250	
النوع	بطارية ليثيوم أيون قابلة لإعادة الشحن - خارجية Battery
جهد الخرج	ليثيوم أيون 11.1 فولت تيار مستمر
السعة	ليثيوم أيون 27 واط في الساعة
وقت التشغيل	15 ساعات
درجة حرارة تشغيل البطارية	0 درجة مئوية إلى 50 درجة مئوية
درجة حرارة تخزين البطارية	- 5 درجة مئوية إلى 70 درجة مئوية

المواصفات الفنية لشاحن بطارية ليثيوم أيون	
درجة حرارة التشغيل	0 درجة مئوية إلى 50 درجة مئوية
درجة حرارة التخزين	- 30 درجة مئوية إلى 80 درجة مئوية
جهد الإدخال	90 <- 250 فولت تيار متردد 50 <- 60 هرتز
تيار خرج USB	5 فولت تيار مستمر / 2100 مللي أمبير

مواصفات الحقيبة 1	
الوزن الإجمالي	g 6600
وزن الحقيبة (فارغة)	g 3600
أبعاد الحقيبة	540mm x 235mm x 427 mm

مواصفات الحقيبة 2	
الوزن الإجمالي	g 6470
وزن الحقيبة (فارغة)	g 3780
أبعاد الحقيبة	690mm x 252mm x 583 mm

المواصفات التقنية

Titan X13 المواصفات التقنية لجهاز	
مخرج الصوت	نطاق تردد مكبر الصوت الديناميكي: 350~1000 هرتز مخرج الصوت: 84 ± 3 ديسيبل
شاشة الكريستال السائل (LCD)	شاشة تعمل باللمس بالسعة ملونة بالكامل
التردد	نظام المدى الطويل 5 كيلو هرتز _ 65 كيلو هرتز 350 ~ 1000 هرتز
سرعة معالجة البيانات	72 ميغا هرتز
نطاق درجة حرارة التشغيل	0 درجة مئوية إلى 70 درجة مئوية
نطاق الرطوبة التشغيلية	تصل إلى 95% بدون تكاثف
نطاق درجة حرارة التخزين	- 20 درجة مئوية إلى 70 درجة مئوية
نطاق رطوبة التخزين	تصل نسبة الرطوبة النسبية إلى 98%
وقت التشغيل (بطارية 54 وات/الساعة)	10 ساعات
وقت التشغيل (بطارية 27 وات/الساعة)	15 ساعات
تصنيف مقاومة الماء - طبق البحث	مقاومة للماء حتى عمق (100 سم)
تصنيف مقاومة الماء - الكاشف	غير مقاوم للماء (مقاوم للطقس فقط)
طبق البحث	طبق البحث : 17 بوصة

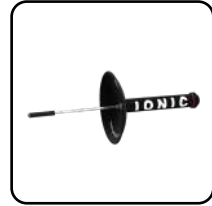
المواصفات الفنية لبطارية ليثيوم أيون BT500	
النوع	بطارية ليثيوم أيون قابلة لإعادة الشحن - خارجية
جهد الخرج	ليثيوم أيون 11.1 فولت تيار مستمر
السعة	ليثيوم أيون 54 واط في الساعة
وقت التشغيل	10 ساعات
درجة حرارة تشغيل البطارية	0 درجة مئوية إلى 50 درجة مئوية
درجة حرارة تخزين البطارية	- 5 درجة مئوية إلى 70 درجة مئوية



بطارية الجهاز 2



بطارية الجهاز 1



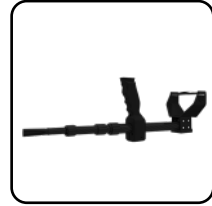
المستشعر
الأيوني



أطباق البحث
المغناطيسية



طبق البحث
النبضي



حامل أطباق
البحث



الجهاز اللوحي



حامل الجهاز
اللوحي



وحدة البحث
المغناطيسية



بطاقة الضمان



شاحن للسيارة



شاحن

الملحقات والاكسسوارات

الوحدة الرئيسية



السوبر انتين



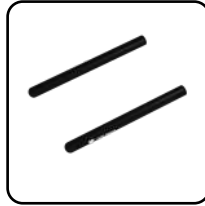
وحدة النظام بعيد
المدى



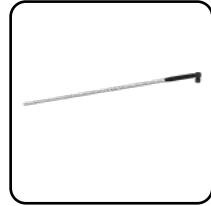
مقبض الوحدة
الرئيسية



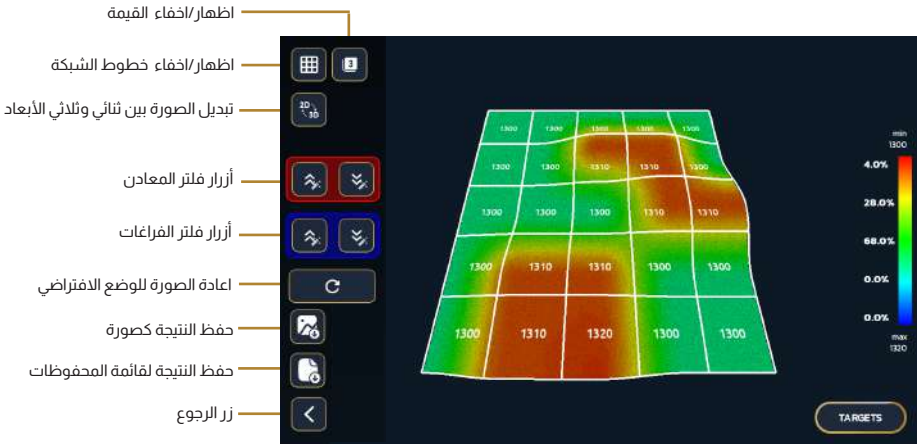
هوائي تقوية
الاشارة



هوائيات مرسلة



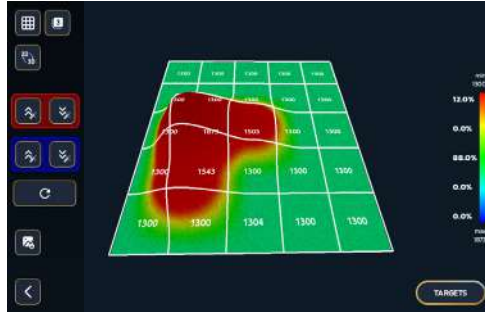
هوائي مستقبل



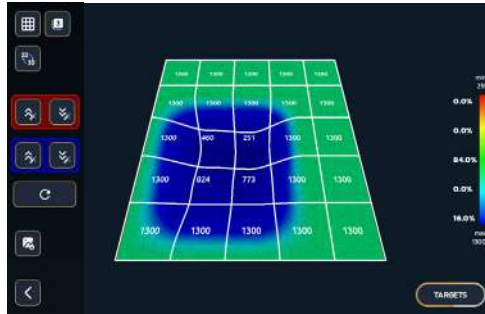
تحليل صورة نتيجة البحث

تنقسم الصورة إلى أربعة ألوان على النحو التالي:

- 1- اللون الأحمر: وهو اللون الذي يدل على وجود المعادن تحت الأرض.
- 2- اللون الأخضر: هو اللون الخاص بالتربة.
- 3- اللون الأصفر: هو اللون الذي يدل على وجود الأملاح المعدنية.
- 4- اللون الأزرق الداكن: هو اللون الذي يدل على وجود الفراغات تحت الأرض.
- 5- اللون الأزرق الفاتح: يعبر عن الصخور المحيطة بالفراغات.



اكتشاف معدن

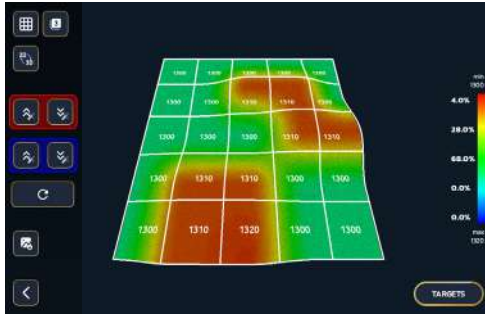


اكتشاف فراغ

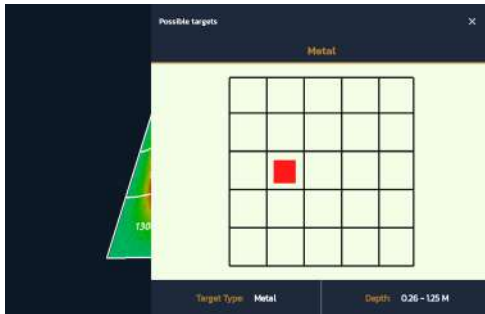
تظهر على الصورة البيانات التالية:

- 1- أيقونة الأهداف: تظهر هذه الأيقونة فقط عند وجود أهداف مؤكدة وتخفي عند عدم وجود أي هدف، وعند الضغط على هذه الأيقونة سيظهر نوع الهدف المحتمل (معدن أو فراغ) بالإضافة إلى عمقه ومكان تواجده.
- 2- مخطط النسب المئوية للألوان في الصورة.
- 3- القيمة: هي عبارة عن أرقام تساعد في تأكيد وجود المعدن أو الفراغ.

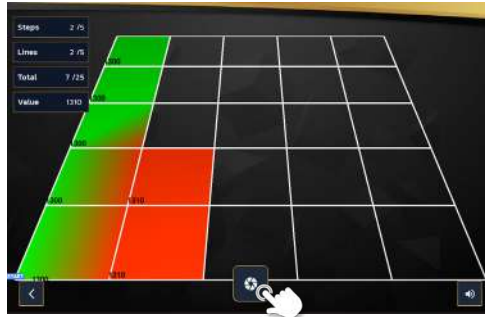
- وبعد الانتهاء من عملية التصوير ستظهر النتيجة على شكل صورة ثلاثية الأبعاد تمثل الشكل التقريبي للهدف تحت الارض بالإضافة إلى مجموعة من الأدوات.



عند الضغط على زر الأهداف سيظهر رسم توضيحي يوضح مكان الهدف بالتحديد نسبة الى مربعات البحث.



ابدأ عملية المسح من خلال الضغط على زر التصوير في الجهاز اللوحي.



قم بأخذ خطوة ثم انقل القدم الأخرى مقابل القدم الأولى بشكل متساوي واستمر في الضغط على زر التصوير في كل خطوة وسيقوم الجهاز بالتقاط صورة مع إصدار صوت.

يجب أن تكون المسافة بين الخطوات 30 سم تقريباً. أيضاً يجب أن تكون المسافة بين الخطوط 30 سم. قم بالسير واتبع نفس الخطوات حتى انتهاء الخط الأول بشكل كامل.

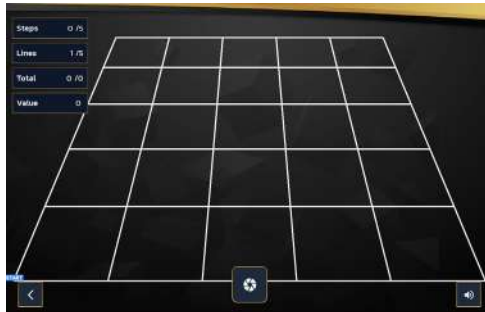
ثم قم بالعودة إيجاباً للخلف حتى انتهاء الخط الثاني وكرر نفس العملية على جميع الخطوط.

- اتجاه التصوير: وهو اختيار طريقة المسح أثناء التصوير، إما باتجاه واحد أو باتجاهين متعاكسين ذهاباً وإياباً.

اضغط على زر START للانتقال إلى شاشة التصوير.



مثال: ستظهر شبكة مكونة من خمس أعمدة وخمس خطوات لكل عمود، أي خمس خطوط مسح وكل خط مكون من خمس صور ملقطة.



3.8 نظام التصوير 3D بتقنية EMF

يختص هذا النظام في عمل مسح تصويري ثلاثي الأبعاد لطبقات الأرض للكشف عن المعادن و الكنوز الدفينة والآثار القديمة والفراغات في باطن الأرض باستخدام تقنية EMF

توصيل وتركيب ملحقات نظام التصوير 3D



خطوات تشغيل نظام التصوير 3D

اختر نظام EMF للانتقال الى قائمة ضبط عملية المسح.



ادخل الى نظام EMF في شاشة الجهاز.



ثم قم باختيار نظام المسح المباشر.



ثم اضغط على زر معايرة للبدء بعملية معايرة تلقائية للجهاز مع التربة.

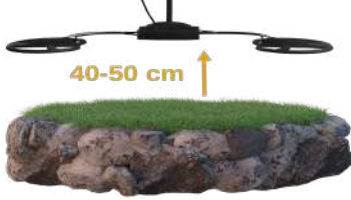


عند اكتشاف فراغ سيتحرك المؤشر باللون الازرق مع إصدار صوت متسارع.

عند اكتشاف معادن أو كنوز دفيئة أو آثار قديمة سيتحرك المؤشر باللون الاحمر مع إصدار صوت متسارع.

2.8 نظام المسح المباشر بتقنية EMF

يختص هذا النظام في الكشف عن المعادن والكنوز الدفينة والآثار القديمة والفراغات في باطن الأرض باستخدام تقنية EMF



قم برفع الجهاز مسافة 40 إلى 50 سم عن الأرض



شغل وحدة معالجة نظام
EMF عن طريق زر ON/OFF



قم بخفض الجهاز وإبقائه على
مسافة 5 سم من الأرض.

شحن وحدة EMF

يجب شحن الوحدة بشكل منفصل عن بطارية الجهاز،
وتأكد من شحنها بالكامل قبل الاستخدام

يشير الضوء الموجود على كابل الشحن إلى حالة
البطارية

يصدر تنبيه صوتي عند انخفاض مستوى البطارية.



1.8 توصيل وتركيب ملحقات نظام EMF

1

ركب الأطباق الخاصة بنظام EMF على وحدة المعالجة.



2

قم بتوصيل الكابلات الخارجية من الأطباق بمكانها المخصص في وحدة المعالجة.



3

ركب الذراع الحامل بوحدة المعالجة لنظام EMF



4

ركب البطارية على قاعدة مسند الذراع ثم قم بتوصيلها في المكان المخصص في الوحدة الرئيسية.



5

قم بتوصيل الوحدة الرئيسية بالذراع الحامل للجهاز



6

ركب كابلات البطارية و وحدة ال EMF مع الوحدة الرئيسية



نظام الحقول المغناطيسية EMF

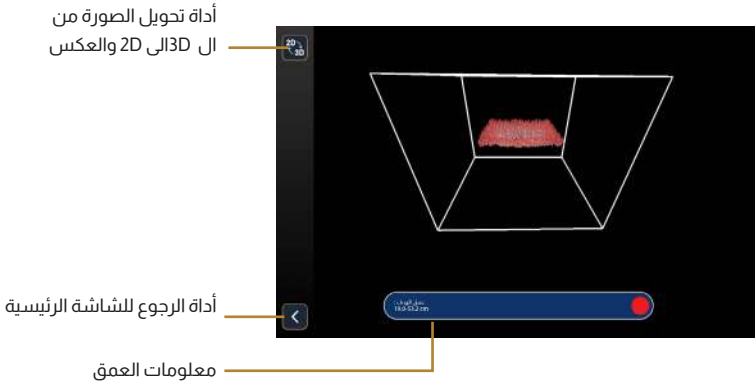
هو نظام يستخدم الحقول الكهرومغناطيسية للكشف عن المعادن المدفونة تحت الأرض.

يعتمد مبدأ عمل هذا النظام على تأثيرات الحقول الكهرومغناطيسية التي يتم توليدها عند المرور بالقرب من المعادن.



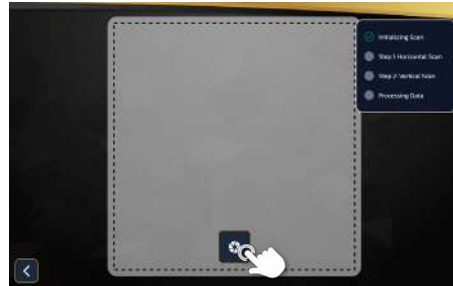
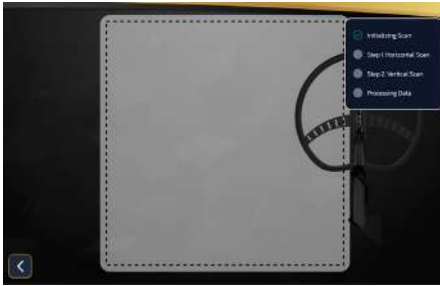
قم بتغيير جهة المسح والضغط على زر التصوير . كرر نفس الخطوات لمسح الهدف بتمرير طبق البحث من جهة الشمال الى الجنوب.

انتظر حتى تظهر النتيجة، والتي تكون عبارة عن:(صورة ثلاثية الأبعاد - عمق الهدف - نوع الهدف).

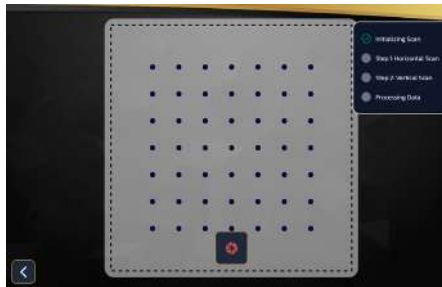




اضغط على زر التصوير و انتظر حتى يومض زر التصوير باللون الأحمر مع صدور صوت متقطع.



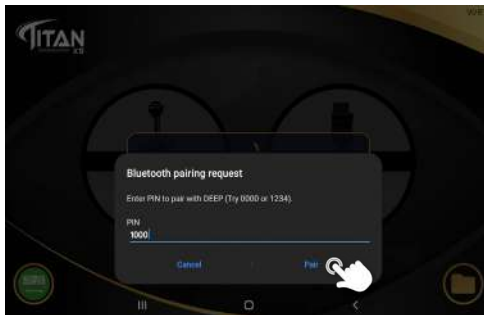
سيظهر رسم توضيحي عن كيفية تحريك الجهاز من جهة الشرق للغرب بعد انتهاء حركة الرسم التوضيحي , مرر طبق البحث فوق الهدف كما تم توضيحه من جهة الشرق إلى الغرب مرة واحدة فقط , ثم اضغط على زر التصوير مرة أخرى لإتمام الخطوة الأولى من البحث.



اضغط على زر اتصال، ستظهر نافذة لتأكيد الاتصال اضغط موافق.



ادخل رقم المرور 1000 ثم اضغط على زر ربط لاتمام عملية الاقتران بين الجهاز اللوحي والوحدة الرئيسية.



خطوات تشغيل نظام التحليل 3D المباشر

ادخل على نظام الحث النبضي.



قم بالدخول على نظام المسح المباشر بال3D.



ثم قم بالضغط على زر المعايرة للبدء بعملية معايرة تلقائية للجهاز مع التربة.



شغل الجهاز اللوحي ثم قم بفتح تطبيق Titan X13.



3.7 نظام التحليل 3D المباشر بتقنية الحث النبضي



يمنح هذا النظام مسحاً سريعاً ومباشراً لموقع الهدف وتحديد نوع الدفين.

توصيل وتركيب ملحقات نظام التصوير 3D

2

ثبت الجهاز اللوحي على القاعدة الخاصة به



1

ركب قاعدة الجهاز اللوحي





عند اكتشاف هدف ما سيقوم الجهاز
بإصدار صوت يرتفع تدريجياً مع امتلاء
المؤشر على الشاشة. ويتم تحديد مكان
الهدف عند أعلى صوت .

⚙️ خيارات الحدث النبضي

- مستوى الحساسية: للتحكم في مستوى حساسية الجهاز.
- عامل التكبير: لتكبير أو تصغير الإشارة الصادرة عن طبق البحث، ففي حال البحث عن أهداف صغيرة الحجم نقوم برفع عامل التكبير.
- الترشيح: يقوم بتنقية الإشارة المستقبلية من الطبق وذلك لتقليل التشويش أو الضوضاء التي يتعرض لها الجهاز، لذا يجب رفع مستوى الترشيح في حال وجود نسبة تشويش عالية في منطقة البحث.





قم بتوجيه طبق البحث نحو الأرض لتتم عملية المعايرة بشكل صحيح.



اضغط على زر Tune للبدء بعملية الموازنة الأرضية (المعايرة مع التربة), بعد اتمام عملية المعايرة , سيتم الانتقال الى شاشة البحث تلقائياً.

ابدأ عملية البحث بتحريك الجهاز يميناً ويساراً.



2.7 نظام المسح العام بتقنية الحث النبضي

يتخصص هذا النظام في الكشف عن المعادن التي تكون على أعماق كبيرة في باطن الأرض باستخدام تقنية الحث النبضي.

خطوات تشغيل نظام المسح العام



اضغط على زر الشاشة السفلية للانتقال إلى بقية أنظمة الجهاز.



ادخل الى نظام الحث النبضي.



قم بالدخول على نظام المسح العام.

ضبط زاوية طبق البحث

قم بتركيب المسمار الذي يربط العمود السفلي بالطبق ثم قم بشده بشكل كافٍ لجعل الطبق ثابتاً في موضعه.

اضغط طبق البحث برفق على الأرض أثناء حملك للكاشف حتى يتوازي مع سطح الأرض. قم برفع طبق البحث مسافة 2 سم عن الأرض مع إبقائه موازياً لسطح الأرض.



نقاط هامة عند الاستخدام

يجب إبقاء طبق البحث بعيداً عن الجسم وذلك لتجنب تأثر الجهاز بأدوات الحفر أو أي معدن آخر قد تحمله أثناء عملية البحث.

إن عملية المسح بشكل غير صحيح قد يسبب فقدان الهدف أو توليد إشارات خاطئة.

تجنب الاحتكاك المفرط للطبق مع الأرض.

كيفية حمل الجهاز



مرر ذراعك من خلال مسند الذراع والحزام.

أمسك مقبض الجهاز وأسند ساعدك في مسند الذراع.
يجب أن يسمح لك الموضع الصحيح لمسند الذراع
بإمساك المقبض بصورة مريحة.

ينبغي أن يكون مفصل المرفق فوق الجزء
الخلفي من مسند الذراع حتى تشعر بالكاشف
وكأنه إمتداد لساعدك.

ضبط طول الأعمدة



قم بتمديد العمود السفلي إلى الطول المناسب
للمستخدم عن طريق لف الاقفال الموجودة عل طول
العمود وقم بتأمين القفل على العمود الأوسط لتثبيت
موضع العمود.

في حال الحاجة لطول أكثر قم بفتح العمود الأوسط
وقم بتأمين القفل على العمود العلوي لتثبيت موضع
العمود.

نظام الحث النبضي

يمتلك هذا النظام القدرة على اكتشاف الذهب الخام وعروق الذهب والعملات المعدنية الذهبية والبرونزية والفضية تحت الأرض.

ومن مميزات هذا النظام الموازنة الأرضية (المعايرة مع الأرض) لضمان عدم تأثره بأي إشارات ناتجة عن رطوبة في التربة أو صخور معدنية أو أرض تحتوي على أملاح معدنية أو أرض صلبة.

1.7 تركيب ملحقات النظام

2

ركب البطارية على
قاعدة مسند الذراع



1

ركب قرص البحث على
الذراع الحامل للجهاز



4

قم بتوصيل كابل قرص البحث
وكابل البطارية بالوحدة الرئيسية



3

قم بتوصيل الوحدة الرئيسية
بالذراع الحامل للجهاز



قم بالضغط على احد خيارات البحث.



ابدأ في عملية البحث وذلك من خلال السير باتجاه واحد.



عند تغيير اتجاه البحث، اضغط على زر المعايرة.



عند اكتشاف هدف معدني سيقوم الجهاز بإصدار إشارة صوتية فوق الهدف مع ظهور المؤشر باللون الأحمر على الشاشة.



في حال البحث عن فراغ، أدخل إلى نظام البحث عن الفراغات، وعند اكتشاف فراغ سيقوم الجهاز بإصدار إشارة صوتية فوق الفراغ مع ظهور المؤشر باللون الأزرق على الشاشة.

2.6 خطوات تشغيل النظام

قم بتوجيه الحساس نحو الأرض بشكل عمودي مع المحافظة على ارتفاع بمقدار 2 إلى 5 سم عن سطح الأرض



قم باختيار نظام كشف المعادن المغناطيسية من خلال قائمة خيارات البحث.



اضغط على زر تجاهل للدخول الى شاشة البحث.

1.6 تركيب ملحقات النظام

1

ركب الحساس المغناطيسي
على الذراع الحامل للجهاز



2

ركب البطارية على قاعدة
مسند الذراع



3

قم بتوصيل الوحدة الرئيسية
بالذراع الحامل للجهاز



4

قم بتوصيل كابل الحساس المغناطيسي
وكابل البطارية بالوحدة الرئيسية



نظام البحث المغناطيسي

النظام المغناطيسي للبحث عن المعادن



يتميز نظام البحث عن المعادن المغناطيسية مثل الحديد والمعادن الأخرى الممغنطة , كما يساعد في تحديد وجود المعادن غير الثمينة تحت سطح الأرض.

يعمل النظام بفعالية في الكشف عن المعادن المدفونة منذ فترة طويلة , حيث يمكنه رصد الحقول المغناطيسية التي تتكون حول المعادن المدفونة بعد مرور عدة سنوات على وجودها تحت الأرض.

النظام المغناطيسي للكشف عن الفراغات

يقوم هذا النظام بالكشف عن الفراغات بأنواعها مثل: الكهوف - السرايب - الأنفاق - المقابر الأثرية.



بعد توجيه الجهاز اضغط على زر المعايرة داخل شاشة البحث.



عند اكتشاف هدف ما سيقوم الجهاز بإصدار إشارة صوتية مع ظهور مؤشر على الشاشة يدل على مدى قوة الإشارة الصادرة عن الهدف.

قم بتتبع الإشارة الصوتية بتحريك الجهاز للأعلى والأسفل، الحصول على أقوى إشارة يعني زيادة احتمالية الوصول الى الهدف في هذا الاتجاه.

ملاحظة:

يجب أن يكون الهدف مدفوناً لعدة سنوات أو تشكل بالأساس في باطن الأرض حتى يبدأ الحقل الأيوني بالتشكل مما يعطي إمكانية أكبر لالتقاط الهدف من مسافات بعيدة والحصول على أعماق أكبر.

لذلك فإنه من غير الممكن تجربة الجهاز على الذهب والمعادن الثمينة التي تكون فوق سطح الأرض أو المدفونة حديثاً لأن هذه الأهداف تفتقد إلى شروط الذهب والمعادن الثمينة التي تم دفنها لعدة سنوات أو تشكلت في باطن الأرض إذ أنها خالية من الحقول الأيونية والتي يقوم عمل الجهاز على إكتشافها.

الحقول الأيونية هي إشعاعات تنبعث من المعادن نتيجة تفاعلها مع التربة وطبيعة تكوين الأرض بعد بقائها تحت سطح الأرض لفترة طويلة، حيث تتداخل مع الخطوط المغناطيسية شمالاً وجنوباً.

2.5 خطوات تشغيل النظام

قم باختيار نظام البحث اللايوني



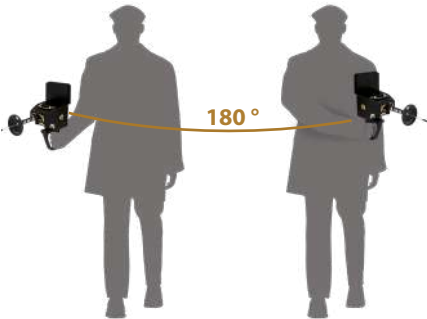
اتبع خطوات البحث المكتوبة على الجهاز، اضغط على زر التجاهل للدخول الى شاشة البحث.



اختر المدى الأمامي المراد الوصول اليه.



ابدأ البحث من خلال توجيه الجهاز ليكون موازياً للأرض مع تحريك الجهاز من اليمين الى اليسار اي ما يعادل 180 درجة.



نظام البحث الأيوني

نظام البحث عن الحقول الأيونية هو نظام متخصص للكشف عن الحقول الأيونية التي تتشكل حول الذهب الدفين والكنوز الدفينة في باطن الأرض.

الحقول الأيونية هي عبارة عن أشعة ذرية تتكون من ذرات صادرة عن الذهب والكنوز الدفينة بعد بقائها لمدة طويلة تحت الأرض.

يعمل هذا النظام على تغطية مساحات شاسعة من البحث تصل الى مدى 3000 متر مربع وتحديد الهدف في نطاق متر واحد والوصول حتى عمق 60 متراً تحت سطح الأرض.



1.5 تركيب ملحقات النظام

1

ركب مقبض الجهاز



2

ركب المستشعر الأيوني



3.4 نظام البحث الاستشعاري المخصص

يتيح لك هذا النظام إدخال ترددات الأهداف بشكل يدوي وإمكانية البحث عن أنواع محددة من الذهب، المعادن، الألماس والأحجار الكريمة حسب المنطقة المراد البحث فيها مما يساعدك في عملية بحث أكثر دقة.

عند إدخال تردد هدف ما سيقوم الجهاز بإرسال هذا التردد إلى الهوائيات المرسلة للإشارة والتي بدورها تقوم بالبحث عن الإشارة الصادرة عن الهدف المطابق للتردد الذي تم إدخاله فقط.

يمكن إختيار هذه الترددات من القائمة المرفقة مع الجهاز والتي تحتوي على بعض ترددات الذهب والكنوز.

خطوات تشغيل نظام البحث الاستشعاري المخصص



قم باختيار نظام البحث المخصص من قائمة النظام بعيد المدى.



أدخل أحد الترددات بين (1000-55,000 هيرتز) على سبيل المثال (5000 هيرتز) ثم اضغط زر التالي.

ثم قم باتباع الخطوات المذكورة مسبقاً في البحث بعيد المدى من اختيار نوع التربة والمدى للبحث عن الهدف.

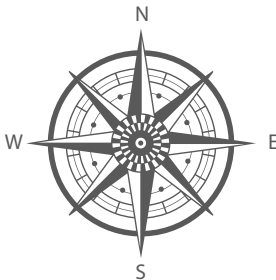
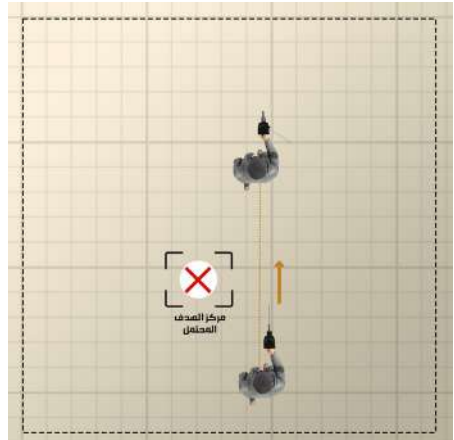
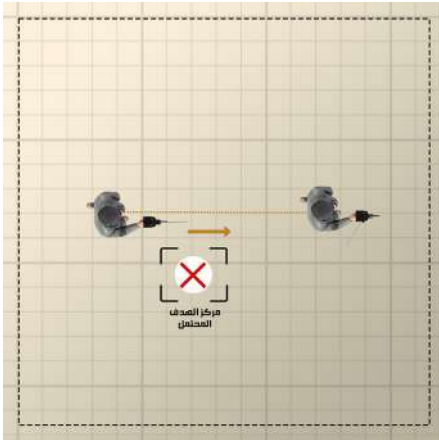
تحرك المؤشر داخل شاشة البحث وتحرك متلقي الإشارة يدل على وجود إشارة لهدف

قم بتتبع الإشارة وعندما يقوم الجهاز بالالتفاف للخلف ستكون قد تجاوزت الهدف.

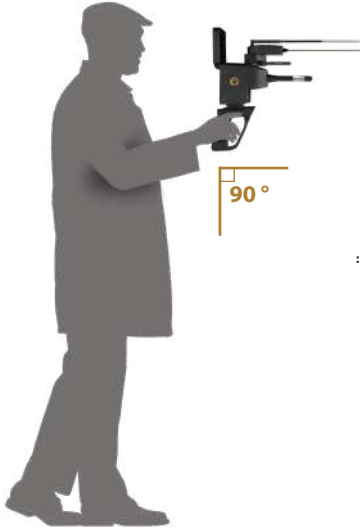
قم بحصر موقع البحث وذلك بوضع علامة تكون مركزاً لعمليات تأكيد الهدف.

قم بتأكيد مكان تواجد الهدف من الجهات الأربعة:

(من الجنوب إلى الشمال - من الشمال إلى الجنوب - من الغرب إلى الشرق - من الشرق إلى الغرب).



ملاحظة: أثناء البحث يجب أن يقف المستكشف متجهاً من الشمال إلى الجنوب. حيث أن الحقول الأيونية عبارة عن إشعاعات صادرة عن الذهب والمعادن الثمينة والكنوز الدفينة والألماس والأحجار الكريمة بعد بقائها لمدة طويلة تحت الأرض وتداخلها وتفاعلها مع التربة وطبيعة تكوين الأرض وانتظامها مع الخطوط المغناطيسية شمالاً وجنوباً.



- ثم قم بتهيئة الجهاز بزاوية 90 درجة وابدأ المشي للبحث عن الهدف.
- إذا لم يتم الحصول على اية إشارة , قم بتغيير الاتجاه:
- من الشرق الى الغرب.
 - من الغرب الى الشرق.
 - من الجنوب الى الشمال.

عند الحصول على اية إشارة سيقوم الجهاز بتفعيل ثلاثة وظائف بآن واحد لتأكيد تواجد الهدف:

- التفاف وحدة النظام بعيد المدى نحو الهدف مباشرة.
- يظهر على الشاشة اتجاه الهدف.
- يصدر صوت تنبيه.





اختر المدى الأمامي المراد الوصول اليه.

إذا كان المدى الأمامي للهدف المراد البحث عنه متوقع وجوده ضمن مساحة 500 متر مربع يمكن الاكتفاء بتحديد المدى الأمامي ضمن 500 متر. أما إذا كان المدى الأمامي للهدف المراد البحث عنه غير معلوم يمكنك تحديد المدى الأمامي حتى 3000 متر.

قم بتوجيه الجهاز نحو الأرض بشكل عمودي وانتظر حتى تستقر حركة الهوائيات بشكل تام لإتمام عملية المعايرة.



ثم اضغط على زر المعايرة داخل شاشة البحث.

2.4 خطوات تشغيل النظام

قم باختيار نظام الاستشعار عن بعد



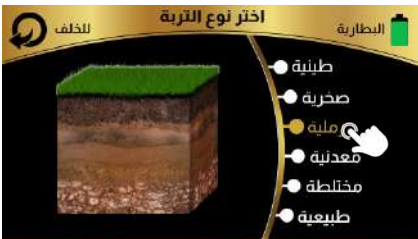
اتبع التعليمات الظاهرة ثم اضغط على زر تجاهل.



اختر نوع الهدف المراد البحث عنه من قائمة البحث.



اختر نوع التربة في منطقة البحث:
(طينية - صخرية - رملية - معدنية -
مختلطة - طبيعية)



نظام البحث بعيد المدى



هذا النظام متخصص في تغطية المساحات الشاسعة من البحث ويتميز بدقة عالية في تحديد ورصد موقع الهدف وحصره ضمن مساحة متر مربع. يستطيع هذا النظام الوصول إلى مدى أمامي يقدر ب 3000 متر وإلى عمق 60 متراً تحت سطح الأرض.

1.4 تركيب ملحقات النظام

2

ركب السوبر أنتين



1

ركب مقبض الجهاز



4

ركب وحدة النظام بعيد المدى على الوحدة الرئيسية



3

ركب الهوائيات المرسل والمستقبل للإشارة



الإعدادات

شاشة ضبط إعدادات الجهاز , اختيار مستوى الإضاءة والصوت, تعديل اللغة والقارة



شاشة التحكم في الإضاءة



شاشة التحكم في الصوت



شاشة اختيار القارة



شاشة اختيار اللغة

واجهة واجزاء الوحدة الرئيسية

مأخذ مستشعرات الأنظمة:

- النظام بعيد المدى
- النظام الأيوني
- النظام المغناطيسي

مأخذ توصيل طبق البحث:

- طبق البحث النبضي
- أطباق بحث الحقول المغناطيسية



مأخذ توصيل البطارية

مأخذ توصيل السماعة

زر التشغيل

بعد تشغيل الجهاز ستظهر الواجهة الاساسية على الشاشة السفلية للجهاز

للاتنقال بين الشاشات اضغط الزر في اعلى كل شاشة

زر الإعدادات

ازرار الانتقال بين الشاشات

مؤشر البطارية

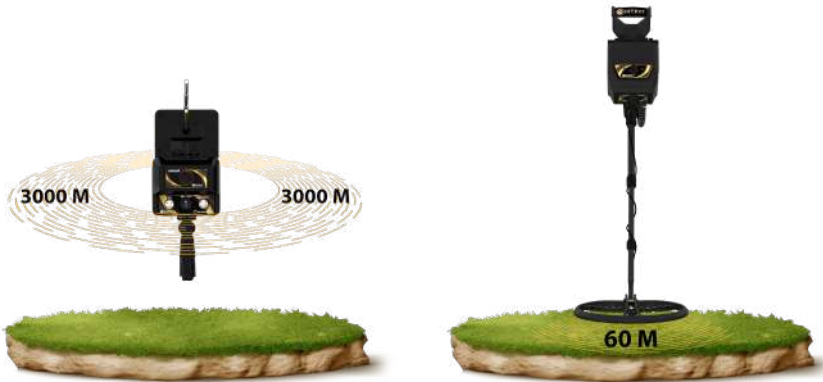


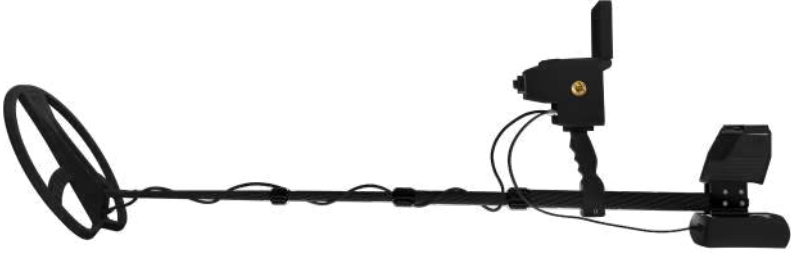
الشاشة العلوية



الشاشة السفلية

- تحديد نوع التربة في منطقة البحث (طينية - معدنية - طبيعية - مختلطة - رملية - صخرية) للحصول على نتائج أكثر دقة.
- تغطية مساحات واسعة من البحث تصل إلى 3000 متر مربع والوصول إلى عمق 60 متر في باطن الأرض.
- سرعة فائقة في التقاط الأهداف وتحديد مواقعها بدقة.
- نظام تحديد عمق الهدف بسهولة ودقة عالية.
- شاشات تعمل بتقنية اللمس الكامل.
- نظام تحديد القارة التي يتم البحث ضمنها.





- البحث عن المعادن الثمينة كالذهب الأثري الدفين - الذهب الخام - عروق الذهب - البلاتينيوم - الفضة - الزئبق - البرونز - الرصاص - النحاس - الكوبالت - الليثيوم - الكولتان - حجر نيزكي.



- البحث عن الأحجار الكريمة والقدرة على اكتشاف 18 نوع مختلف:



- ياقوت - زمرد - كوارتز - توباز - عقيق - جمشت - لازورد - تورمالين - كولومبيت - تنزانيت - الفيروز - الزبرجد الكسندريت - عين القط - روبي - يشب - أوبال - أكوامارين.

مميزات وخصائص الجهاز

- جهاز TITAN X13 كاشف الذهب والكنوز الدفينة والمعادن الثمينة والمقابر الاثرية والكهوف والفرغات في باطن الأرض.
- يعد تصميمه الجديد ثورياً وفريداً من نوعه على مستوى العالم، فقد تم تطويره ليعمل بكفاءة في مختلف أنواع التضاريس وأصعب الظروف المناخية، مما يسهل عملية البحث والاستكشاف بشكل كبير.
- يتمتع TITAN X13 بقدرة فائقة على اختراق جميع أنواع الصخور المعدنية بفضل تكنولوجيا المعايرة التلقائية المتطورة.
- يمكن للجهاز أيضاً التعامل بكفاءة مع الصخور الرسوبية، والمتحولة، والنارية، بما في ذلك الجرانيت والبازلت، والتي تعد من أصعب أنواع الصخور التي قد تعيق أداء العديد من الأجهزة الأخرى المتوفرة في الأسواق.
- يعمل جهاز TITAN X13 بثلاثة عشر نظام بحث مختلفة في جهاز واحد.
- جهاز TITAN X13 من أفضل الصناعات الألمانية حاصل على شهادة CE الأوروبية طبقاً للمواصفات العالمية بالإضافة إلى شهادة ISO 9001 الدولية طبقاً للمواصفات والمقاييس العالمية.
- صمم هذا الجهاز كي يتلاءم عمله في جميع البلدان والأقاليم.
- يعمل الجهاز بلغات مختلفة: الألمانية - الإنجليزية - الفرنسية - الإسبانية - العربية - الفارسية.



تحذيرات الاستخدام



- يرجى التأكد من اتخاذ جميع الاحتياطات اللازمة ضد المخاطر .
- بوصى بمراجعة دليل المستخدم بشكل دقيق قبل استخدام الجهاز للحصول على فهم شامل وتجنب الأخطاء أثناء البحث.
- لا تستخدم الجهاز أثناء هطول الأمطار، ولا يستخدم الجهاز إلا بعد 15 يوم من هطول الأمطار.
- قم بتشغيل الجهاز بعد التأكد من أن جميع الأجزاء موجودة و متصلة.
- تأكد من أن بطارية الجهاز مشحونة بالكامل قبل استخدام الجهاز.
- عندما ينخفض مستوى البطارية الى أقل من 10%، سيومض المؤشر الموجود على البطارية مع إصدار صوت صفير، يجب إيقاف تشغيل الجهاز وإعادة شحن البطارية.
- سيقوم الجهاز بإيقاف التشغيل تلقائياً عندما تكون البطارية على وشك النفاد.
- تجنب الاقتراب من مصادر الطاقة - شبكات الهاتف - المعادن - الهواتف المحمولة - الأجهزة اللاسلكية، و ينصح بالابتعاد عنها قدر الإمكان كي لا تؤثر على عمل الجهاز.
- لا تستخدم أي شاحن غير الشاحن الأصلي للجهاز.
- يشمل ضمان الوحدة الرئيسية للجهاز جميع الأعطال الفنية لمدة سنتين. هذا الضمان لا يشمل الأخطاء الناتجة عن سوء الاستخدام مثل (سقوط الجهاز، فتح الوحدة الرئيسية، الصدمات، الاستخدام غير الصحيح، إلخ).
- لا تخضع البطارية، الشاحن، الجهاز اللوحي، وبقية قطع الجهاز للضمان.
- قد يؤثر الاستخدام غير الصحيح أو التعرض للضوضاء المفرطة على قدرة الجهاز على تحديد الأهداف بدقة.

6 نظام البحث المغناطيسي.....138

3.6 تركيب ملحقات النظام.....137

4.6 خطوات تشغيل النظام.....136

7 نظام الحث النبضي.....124

1.7 تركيب ملحقات النظام.....118

2.7 نظام المسح العام بتقنية الحث النبضي.....121

3.7 نظام التحليل 3D المباشر بتقنية الحث النبضي.....117

8 نظام الحقول المغناطيسية -EMF.....113

1.8 توصيل وتركيب ملحقات نظام EMF.....112

2.8 نظام المسح المباشر بتقنية EMF.....111

3.8 نظام التصوير 3D بتقنية EMF.....109

9 الملحقات والإكسسوارات.....103

10 المواصفات التقنية.....101

153.....تحذيرات الإستخدام

1

152.....مميزات وخصائص الجهاز

2

149.....واجهة وأجزاء الوحدة الرئيسية

3

147.....نظام البحث بعيد المدى

4

147..... 1.4 تركيب ملحقات النظام

146..... 2.4 خطوات تشغيل

142..... 3.4 نظام البحث الاستشعاري المخصص

141.....نظام البحث الأيوني

5

141..... 1.5 تركيب ملحقات النظام

140..... 2.5 خطوات تشغيل النظام



دليل المستخدم

العربية





تیتان اکس 13

دلیل المستخدم