

UIG GROUND SCANNER

User Manual
Manuel de l'Utilisateur

www.gerdetect.de

GROUND scanner

Ground Metal, Void, and Treasure Detector

User Manual

English

Contents

1 Critical Warning..... 3

2 Features And Specifications..... 4

3 Device Installation..... 7

4 Device Components..... 9

5 User Interface..... 10

6 Device Operation Steps..... 11

6.1 Ground Live Scan System.....13

6.2 Wall Live Scan System.....15

6 3 Imaging 3D System..... 17

7 Accessories..... 23

8 Technical Specifications..... 24

Critical Warning

- Please ensure that all necessary precautions are taken to prevent misuse.
- It is essential to read the user manual before operating the device to fully understand its functionality and prevent errors during the search process.
- The device must not be operated in rainy conditions or during strong winds to ensure safety and optimal performance.
- Ensure that all components are properly connected before powering on the device.
- Ensure that the device's battery is fully charged prior to use.
- If the battery indicator begins flashing, immediately power off the device and recharge the battery.
- The device will automatically shut down when the battery is nearly depleted.
- Improper use of the device or a high level of noise interference may prevent the device from accurately confirming the target and determining its depth.
- Exercise caution around power sources, telephone networks, metals, mobile phones, and electronic devices.
- Only use the original charger provided with the device.
- The device's main unit is covered by a two-year warranty against all electronic malfunctions. However, the warranty does not cover any damage resulting from misuse, such as drops, unauthorized disassembly, or physical impact.
- The battery, charger, and tablet are not included in the warranty coverage.

Features and Specifications

- UIG GROUND SCANNER is the first device of its kind in the world that employs three advanced scanning and imaging technologies.



- The device is designed to detect metals, treasures, archaeological burial sites, passages, tunnels, caves, and underground spaces using three distinct systems.





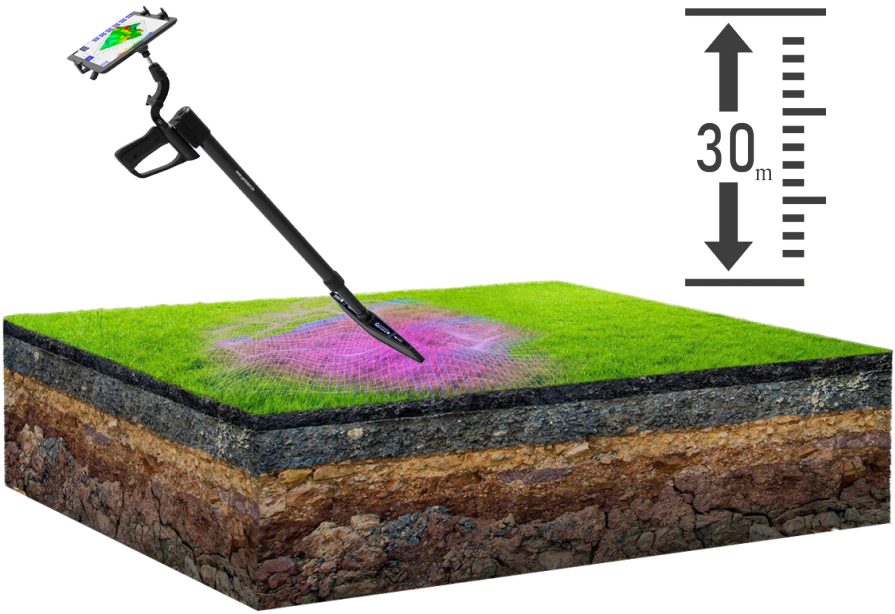


- It offers high-speed target capture and precise location determination with an accuracy of up to one centimeter.

- The device operates in seven languages: English, Arabic, Spanish, French, German, Portuguese, and Persian.



- The UIG GROUND SCANNER's search depth reaches 30 meters underground.



- Displays search results using multiple methods for high accuracy.
- Allows selection of the soil layer to be displayed for optimal analysis of target shape and area.
- Distinguishes between metals and voids by emitting two distinct sounds.
- Includes a feature to save the search process.
- Enables control of sound during search.

- Lightweight arm with adjustable length for easy searching.
- This device is designed to operate reliably in all countries and regions.
- The UIG GROUND SCANNER is manufactured using the best German technology.



- It holds both the European CE and international ISO 9001 certifications, meeting global standards and specifications.

Device installation



Install the device handle onto the arm



Unlock the arm lock



Extend the arm to the desired length and re-lock it



Mount and secure the imaging sensor on the arm



Unscrew and remove the handle screw



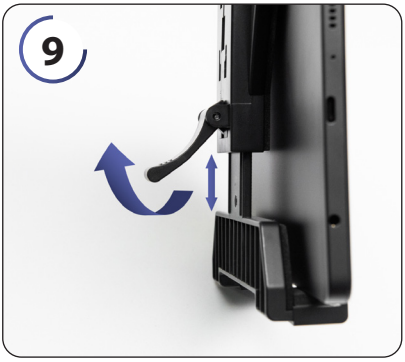
Attach the base holder to the handle



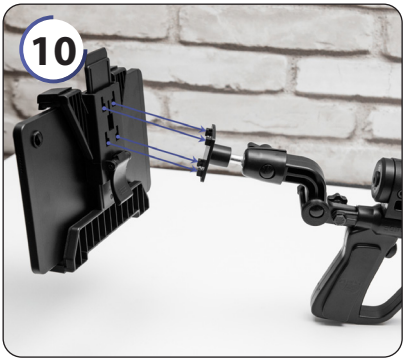
Reinstall the screw to secure the base bracket



Tighten the handle screw



Open the tablet base arm to secure it



Install the base onto its stand

Device components

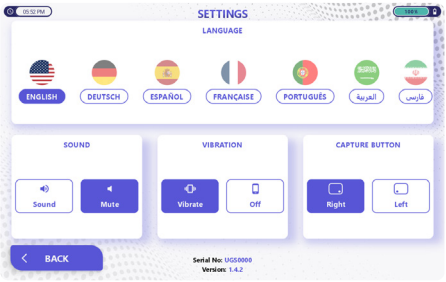


User Interface



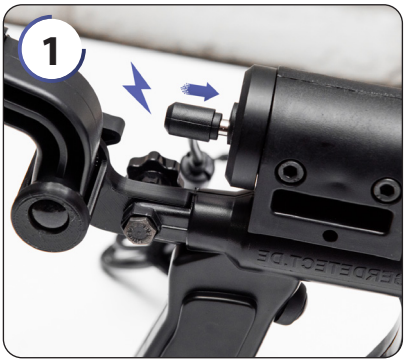


Saved files screen



Settings screen

Device operation steps



Connect the battery cable to the arm



Press and hold the battery button for 2 seconds

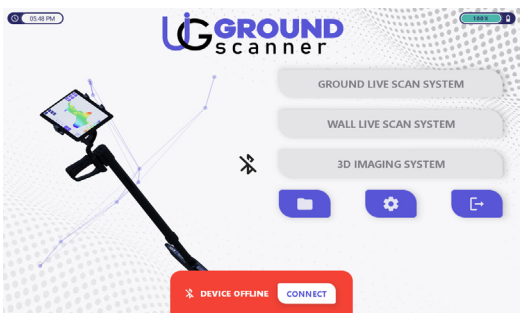
Once the battery is turned on, the Bluetooth indicator will start flashing



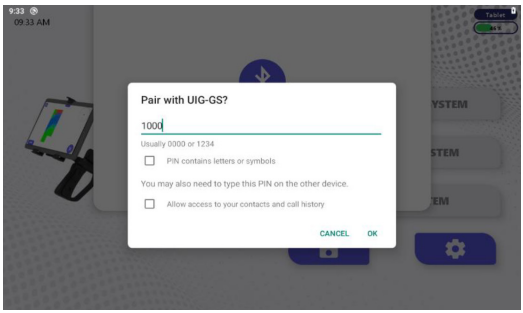
Open UIG Ground Scanner app



Click the Connection icon to establish the connection between the tablet and the device.

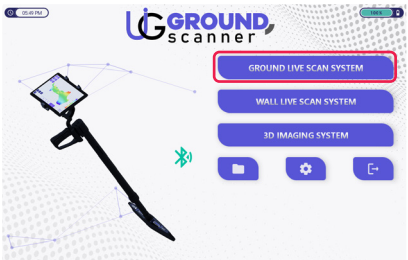


When establishing a connection for the first time, a window will appear prompting you to enter the verification code, which is 1000.



6.1 Ground Live Scan System

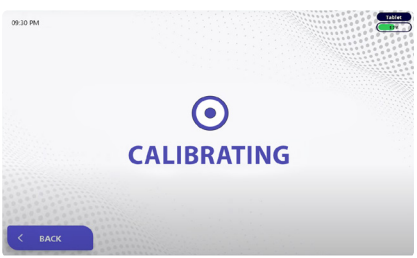
The system provides a quick and direct scan of the site with immediate target type identification, in order to narrow down the search area before performing a full 3D scan.



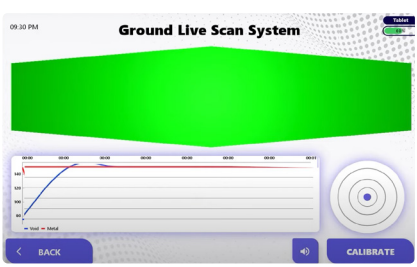
To start using this system from the main screen, we choose the **Ground live scan system**



A video will appear demonstrating how to perform the scan. The device must be held upright at a height between 2 and 10 cm and stabilized to ensure successful calibration with the soil. Then, press the "Start" button to begin the calibration process automatically.



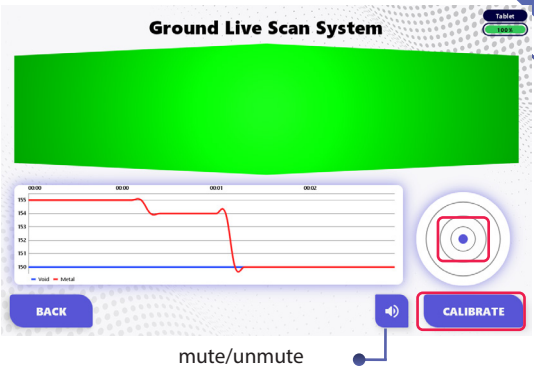




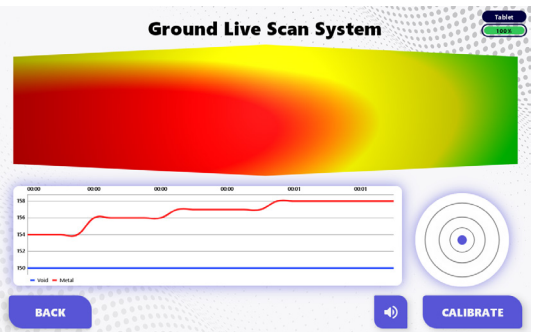
Once calibration is complete, an illustration of the search process will appear on the screen, along with a graph indicating the target type and its strength, accompanied by intermittent sound.

Note:
During the scan, the circle must remain at the center of the diagram to achieve optimal results

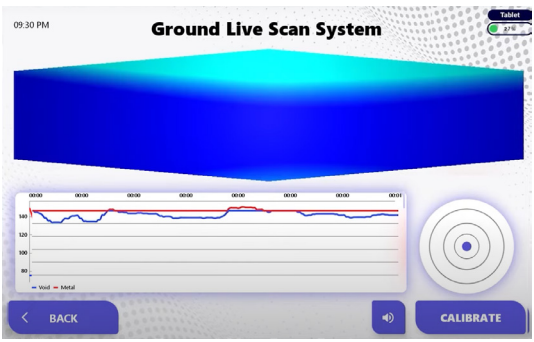
When changing direction, recalibrate by pressing the «Calibrate» button and following the same instructions as before.



When the device detects a metallic target, the illustration gradually changes from green to yellow and red, and the indicator in the graph rises according to the signal strength, accompanied by a specific sound for metallic targets.



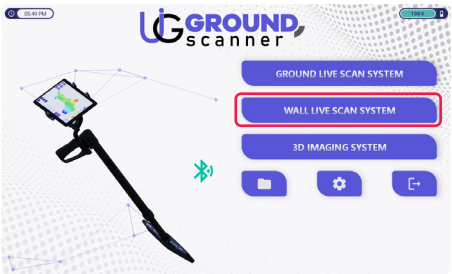
When the device detects a void, the illustration gradually changes from green to blue, and the indicator in the graph decreases according to the signal strength, accompanied by a specific sound for voids.



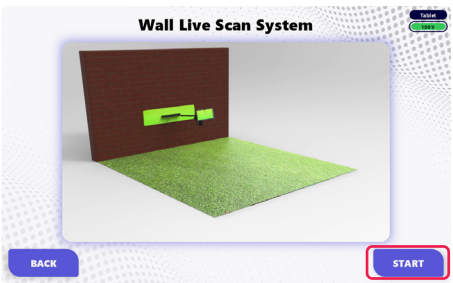
6.2 Wall Live Scan System

The system provides a fast and direct scan of the wall to detect hidden boxes or identify voids within.

To start using this system, we choose the **Live Wall Scan System** from the main screen.



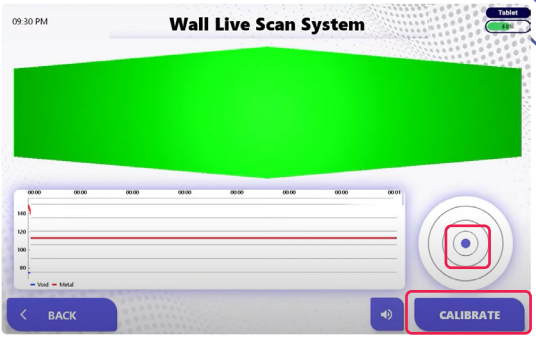
A video demonstrating the scanning process will be displayed. Shorten the length of the arm, then hold the device upright at a distance between 2 and 10 cm from the wall. Press the «Start» button and secure the device to ensure successful calibration.



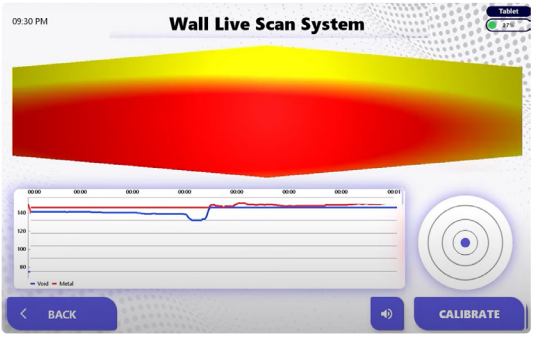




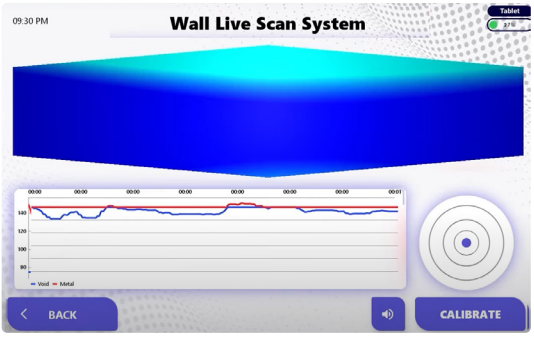
In the wall scanning system, ensure that the circle remains within the diagram.
When moving to another wall, recalibrate using the same steps as before.



When the device detects a metallic target, the illustration gradually transitions from green to yellow and red, and the indicator in the graph rises according to the signal strength, accompanied by a specific sound for metallic targets.



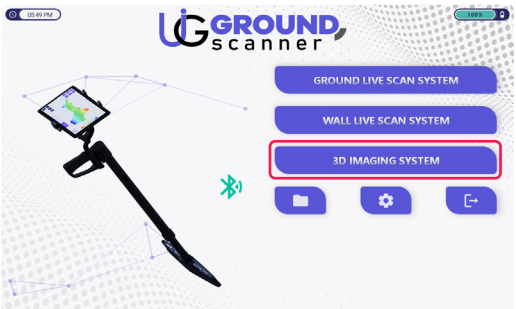
When the device detects a void, the illustration gradually changes from green to blue, and the indicator in the graph decreases according to the signal strength, accompanied by a distinct sound for voids.



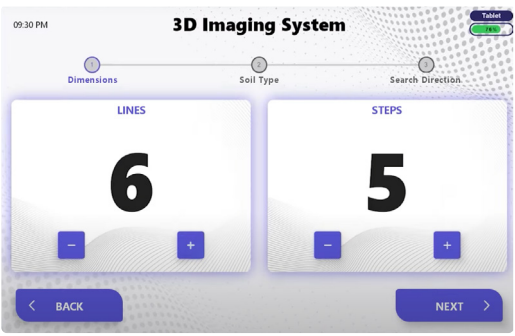
6.3 3D Imaging System

It is equipped with innovative technical specifications that enable imaging of the Earth›s layers and display the approximate shape of the detected target—whether it is metals, buried treasures, caves, or voids—with depth measurements accurate to within one centimeter.

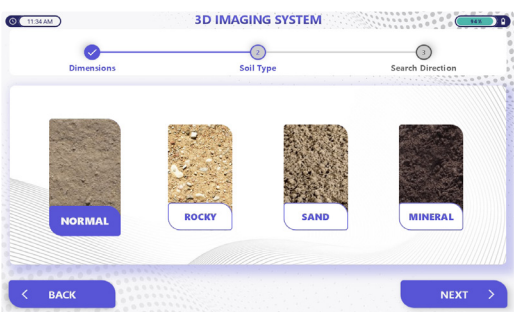
From the main screen, we choose the 3D imaging system.



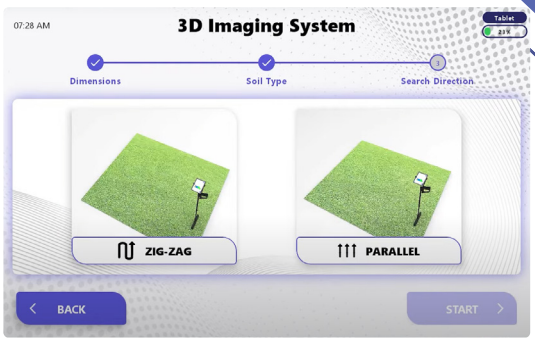
Select the number of columns and steps based on the available search area, then press «Next.»
For example, if the search area is 3 square meters, we choose 10 lines and 10 steps.



Select the soil type, then press «Next.»



Choose the scanning direction:
- Parallel: Return to the beginning of the next column after completing each column.
- Zigzag: Walk in two opposite directions—going and coming back.

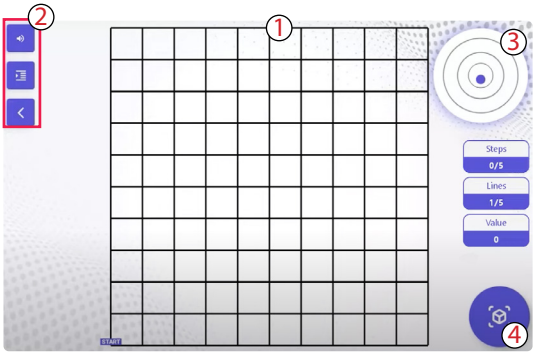


Before pressing the «Start» button, ensure that the device is held upright towards the ground at a height between 2 and 10 cm.

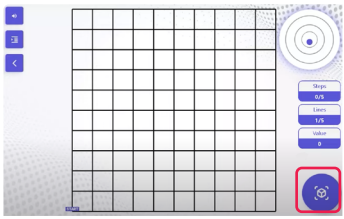
After pressing the «Start» button, the device will begin calibrating with the soil, and it must remain stationary.



Once calibration is complete, the search screen will appear containing:
1. A table displaying the number of steps and lines.
2. Buttons for controlling the sound and exiting.
3. An indicator for the tilt of the imaging sensor—the circle must remain centered in the diagram.
4. The capture button.

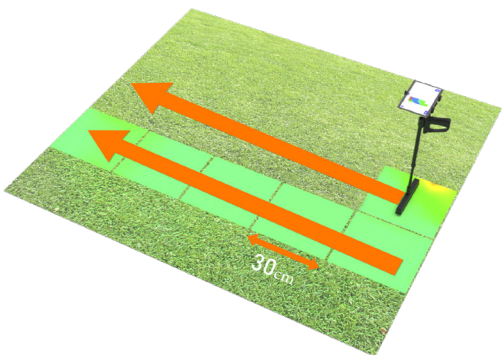


Begin the scanning process by pressing the capture button on the device handle or by pressing the capture button on the tablet screen.

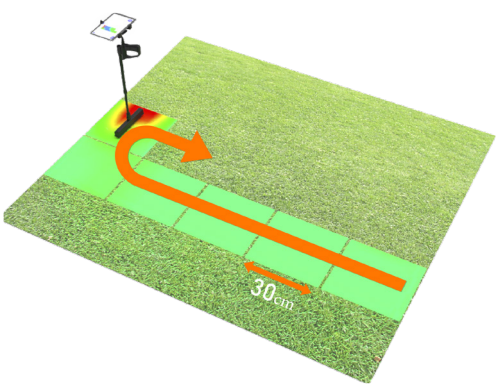




If the «Parallel» scanning direction is selected, take one step after each press, and when the first column is completed, return to the beginning of the second line to continue the scan.



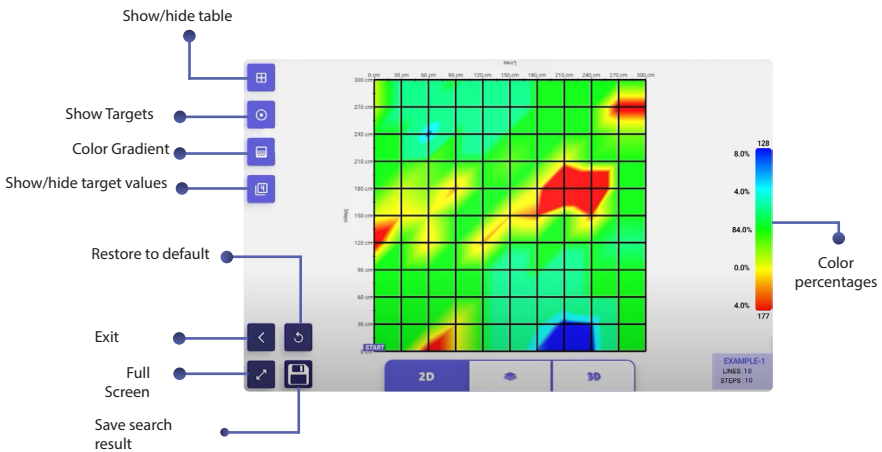
If the «Zigzag» scanning direction is selected, proceed in two directions—after finishing the first line, return in the opposite direction in the second line without changing the sensor›s orientation. A distance of approximately 30 cm should be maintained between steps.



Upon completion of scanning the entire area, the application will analyze the results and display them in three different ways to obtain the most accurate representation of the target.

2D view

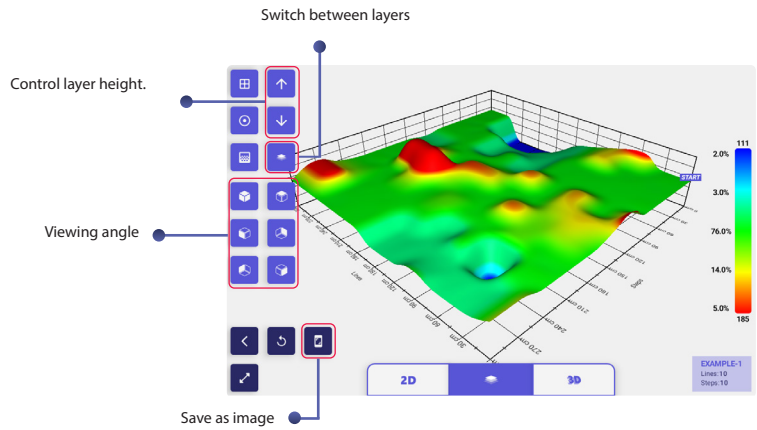
It displays the closest shape of the target—whether it is metallic (red) or a void (blue)—with an indication of the target location, and includes the following information:

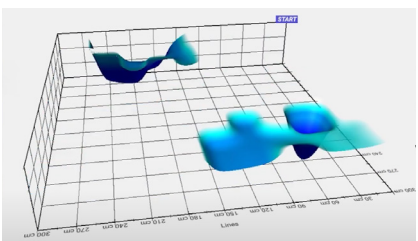


The «Show Targets» icon appears only when confirmed targets are detected. If two targets are found, only the greater depth is displayed. It is recommended to repeat the scan with fewer steps and columns to suit the targeted area.

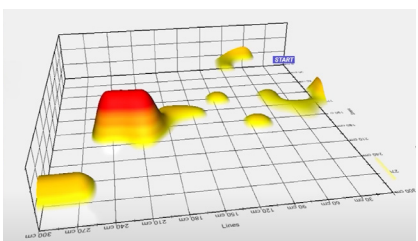
Layesr Display

It displays the Earth›s layers in three dimensions, with one layer showing the locations of metals and another indicating the potential presence of voids.





Void Layer

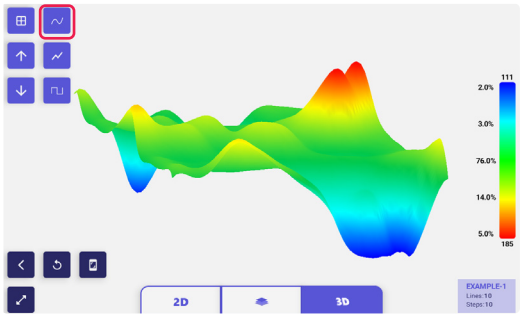


Show metal layer

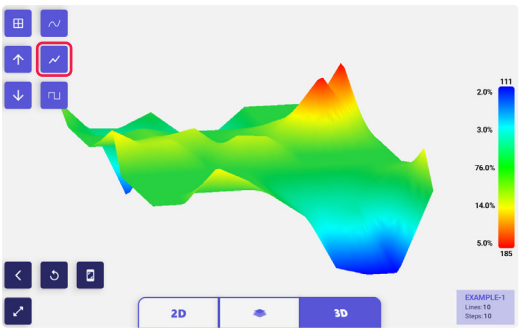
3D View

To display the full shape of the targets in 3D, the system analyzes the collected data and creates a detailed model that shows all dimensions of the target from multiple angles, allowing the user to accurately evaluate the target›s location and size and gain a comprehensive understanding of its details.

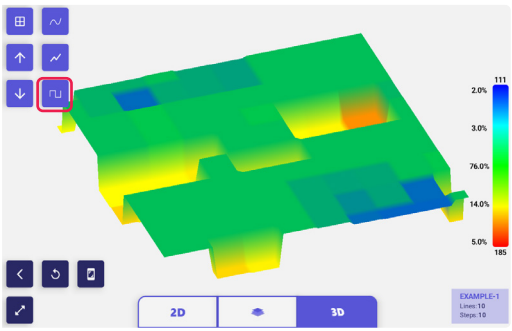
Smooth Gradient: To display the color gradient of the targets in a smooth manner.



Sharp Gradient: To display the color gradient of the targets in a sharp manner.



Cubic Gradient: To display the color gradient of the targets in a geometric manner.



Accessories



Tablet



Shaft



Imaging Sensor



Base Holder



Tablet Holder



Device Handle



Car Charger



Wall Charger



Tablet Charger



Warranty Card



Carrying Bag



Battery

Technical Specifications

Device dimensions	Device (closed) without sensor 575 mm
	Device (closed) with sensor 600 mm
	Device (open) with sensor 880 mm
Bluetooth	2.4 GHz Radio
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 (18 Wh Battery)	10 Hours
Waterproof Rating	Not waterproof

Li-ion Battery

Type	Li-ion Rechargeable Battery - internal Battery
Output Voltage	Li-ion 10.8 VDC
Capacity	Li-ion 27 Wh
Run Time	10 Hours
Battery Operating Temperature	0 C° to 50 C°
Battery Storage Temperature	- 5C° to 70C°

Li-ion Battery Charger

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

Other

Total weight	3900 g
Device weight	1100 g
Bag weight (empty)	2230 g
Bag dimensions	635 cm x 335 cm x 145 cm

Thank you for choosing

UIG GROUND SCANNER

GER Detect

Gold & Metal Detectors

info@gerdetect.de

www.gerdetect.de



Détecteur de métaux, cavités et trésors souterrains

Manuel d'utilisation

French

Table des Matières

1 Avertissement Critique..... 3

2 Caractéristiques et Spécifications..... 4

3 Assemblage de l'Appareil..... 7

4 Présentation des Composants..... 9

5 Interface Utilisateur..... 10

6 Étapes de Fonctionnement de l'Appareil..... 11

6.1 Système de Scan Direct au Sol..... 13

6.2 Système de Scan Direct sur Mur.....15

6.3 Système d'Imagerie 3D.....17

7 Accessoires Inclus..... 23

8 Spécifications Techniques..... 24

Avertissement Critique

- Veuillez-vous assurer que toutes les précautions sont prises contre les risques
- Il est impératif de lire attentivement le manuel d'utilisation avant toute manipulation afin de comprendre pleinement le fonctionnement de l'appareil et d'éviter toute erreur d'utilisation.
- N'utilisez pas l'appareil en cas de pluie ou de vents forts.
- Assurez-vous que toutes les pièces sont correctement connectées avant d'allumer l'appareil.
- Vérifiez que la batterie est entièrement chargée avant utilisation
- Si le voyant de la batterie clignote, éteignez immédiatement l'appareil et rechargez-le.
- Lorsque la batterie est presque vide, l'appareil s'éteindra automatiquement.
- Une utilisation incorrecte ou la présence de fortes sources de bruit peuvent altérer la précision de l'appareil et empêcher l'identification correcte des cibles.
- Évitez les interférences avec les sources d'énergie, les réseaux téléphoniques, les métaux, les téléphones portables et les appareils électroniques. Utilisez exclusivement le chargeur d'origine fourni avec l'appareil.
- L'unité centrale de l'appareil est garantie 2 ans contre les pannes électroniques. Toutefois, les dommages causés par une mauvaise utilisation (chutes, ouverture de l'unité, chocs, etc.) ne sont pas couverts
- le chargeur de batterie et la tablette ne bénéficient pas de la garantie.

Caractéristiques et Spécifications

- L'appareil UIG GROUND SCANNER est le premier appareil de ce type au monde qui fonctionne avec trois technologies de balayage et photographie professionnelles et avancées.



- L'appareil se distingue par la recherche de métaux, de trésors, de tombes archéologiques, de passages, de tunnels et des grottes et espaces souterrains avec trois systèmes différents

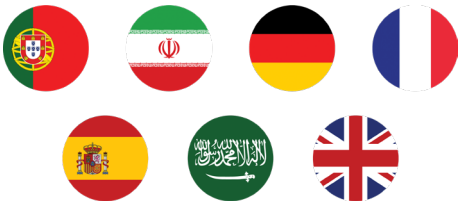




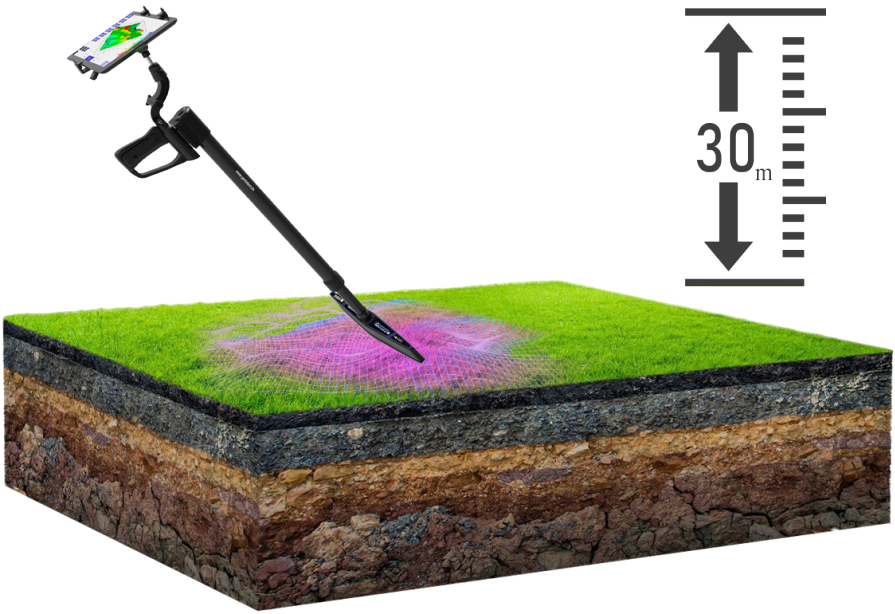


- Il offre une grande vitesse de capture de cibles et détermination de leur emplacement une précision au centimètre près.

- Français - Allemand - Portugais - Persan



- La profondeur de recherche du dispositif UIG GROUND SCANNER atteint 30 mètres dans le sol.



- Affichage des résultats de la recherche de trois manières différentes, permettant une grande précision dans la localisation des objectifs.
- Possibilité de choisir la couche de sol à afficher pour localiser la cible avec une grande facilité.
- Fonctionnalité d'enregistrement du processus de recherche pour référence ultérieure.
- Capacité à distinguer les métaux et les espaces en produisant deux types de sons différents
- Fonction de coupure et d'activation du son.

- Bras léger à longueur réglable pour une recherche facile.
- Cet appareil est conçu pour être compatible avec une utilisation dans tous les pays et régions.
- L'appareil UIG GROUND SCANNER est fabriqué avec les meilleures technologies allemande s.



- Le UIG GROUND SCANNER a obtenu le certificat européen CE, ainsi que le certificat international ISO 9001, conformément aux spécifications et normes internationales.

Assemblage de l'appareil



Fixez la poignée de l'appareil sur le bras de support.



Déverrouillez le levier de réglage



Ajustez la longueur du bras selon vos besoins, puis verrouillez-le pour assurer sa stabilité



Installez le capteur d'image sur le bras et fixez-le fermement pour garantir un positionnement optimal.



Desserrez et retirez la vis de fixation de la poignée



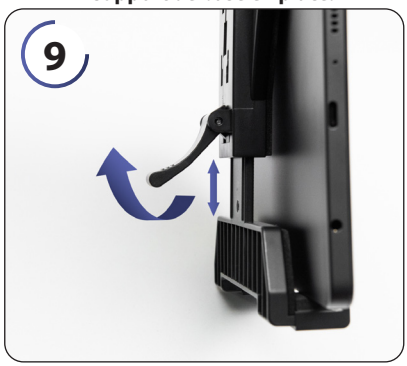
Positionnez le support de base contre la poignée en assurant un alignement précis des points de fixation



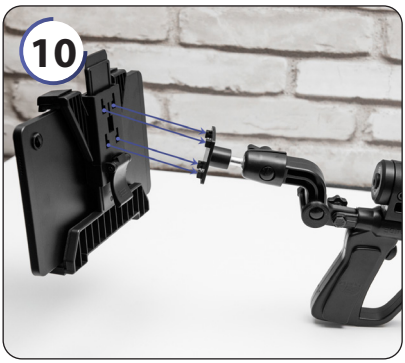
Réinsérez la vis de fixation et serrez-la légèrement pour maintenir le support de base en place.



Finalisez le serrage de la vis afin d›assurer une fixation optimale.



Déverrouillez le levier de verrouillage de la base de la tablette pour préparer son installation



Engagez fermement la base sur son support et verrouillez le levier, tout en vérifiant la stabilité et l'absence de jeu mécanique.

Présentation des Composants



Interface Utilisateur

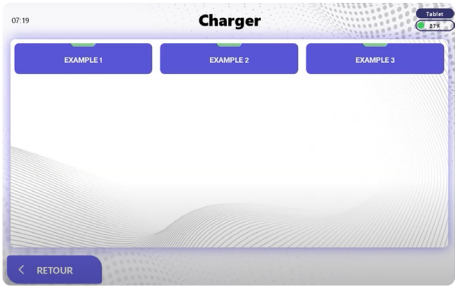


Indicateur de niveau de batterie

Systèmes de recherche

Exit du logiciel

Les fichiers enregistrés

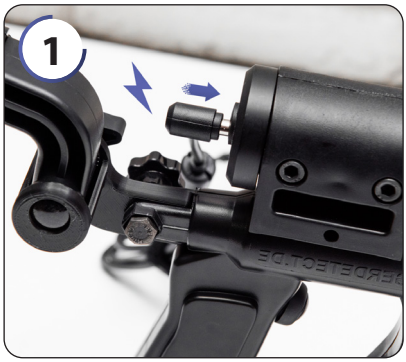


Interface des fichiers enregistrés



interface des Paramètres

Étapes de Fonctionnement de l'Appareil



Installez la prise de batterie sur le bras



Appuyez sur le bouton de la batterie et maintenez-le enfoncé pendant deux secondes.

Une fois la batterie allumée, l'indicateur Bluetooth se met à clignoter.



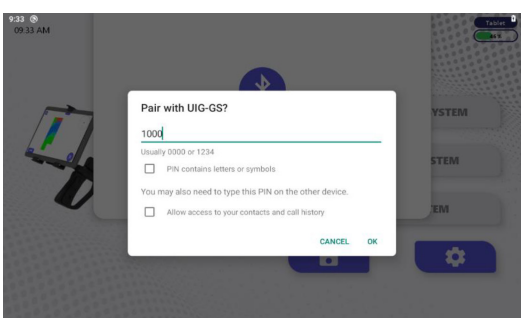
Exécuter l'application:
Scanner Ground UIG



Cliquez sur l'icône «Connectez-vous» pour établir une connexion entre la tablette et le capteur d'imagerie.



Remarque: **Lors de la première connexion, une fenêtre s'affichera pour saisir le code de vérification, qui est le numéro 1000.**



6-1 Système de scan direct au sol

Le système permet une analyse rapide et directe du site avec une identification immédiate du type de cible, afin de limiter la zone de recherche avant d'effectuer une recherche tridimensionnelle complète.

Pour commencer à utiliser ce système depuis l'écran principal, sélectionnez le système de scan direct au sol.



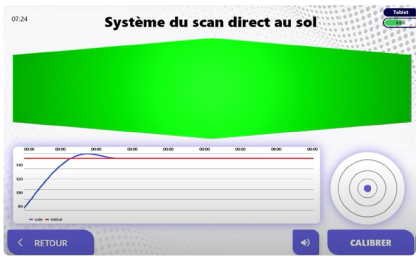
Une vidéo explicative apparaît, montrant comment effectuer le scan. L'appareil doit être tenu à la verticale, à une hauteur comprise entre 2 et 10 cm, et maintenu fixe pour garantir le succès du processus d'étalonnage avec le sol. Appuyez ensuite sur le bouton « Démarrer » pour lancer automatiquement le processus de calibration.





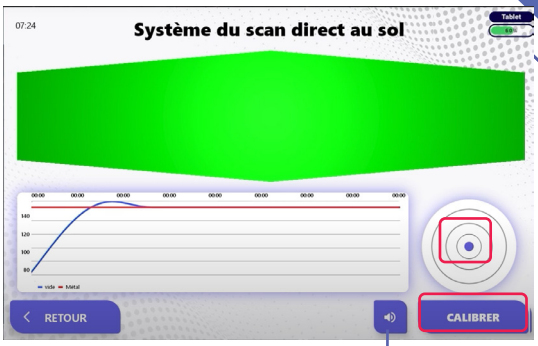


Une fois la calibration est terminée, une illustration du processus de recherche apparaît à l'écran, accompagnée d'un graphique indiquant le type de cible et sa force, avec un son intermittent émis.



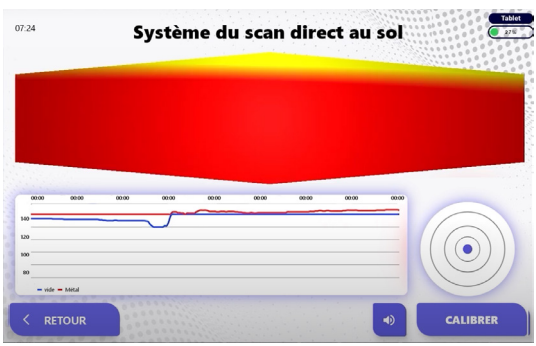
Note:
Pendant le balayage, le cercle doit être maintenu au centre du graphique pour obtenir les meilleurs résultats.

En cas de changement de direction, vous devez recalibrer l'appareil en appuyant sur le bouton « Calibrer » et en suivant les mêmes instructions que précédemment.

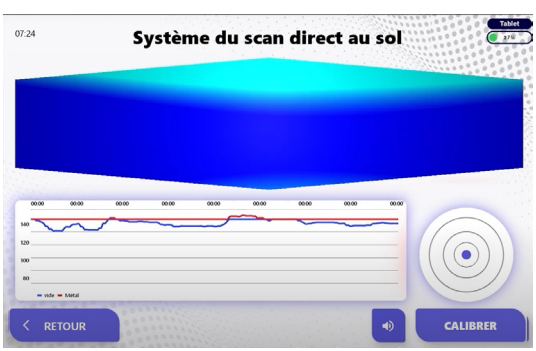


Couper et activer le son de lappareil

Lorsque l'appareil détecte une cible métallique, l'illustration passe progressivement du vert au jaune, puis au rouge. L'indicateur monte dans le graphique en fonction de la force du signal, et un son spécifique est émis pour les cibles métalliques.



Lorsque l'appareil détecte une cavité ou un vide, l'illustration passe progressivement du vert au bleu. L›indicateur dans le graphique diminue en fonction de la force du signal, et un son distinct est émis pour signaler la présence d'un vide..



6-2 Système de scan mural direct

Le système permet une analyse rapide et directe du mur pour déterminer la présence de boîtes cachées ou pour révéler des vides à l'intérieur

Pour commencer à utiliser ce système, sélectionnez depuis l'écran principal le “Système de scan mural direct”



Une vidéo explicative apparaît expliquant comment balayer. Raccourcissez la longueur du bras, puis maintenez l'appareil à la verticale à une distance comprise entre 2 et 10 cm du mur.

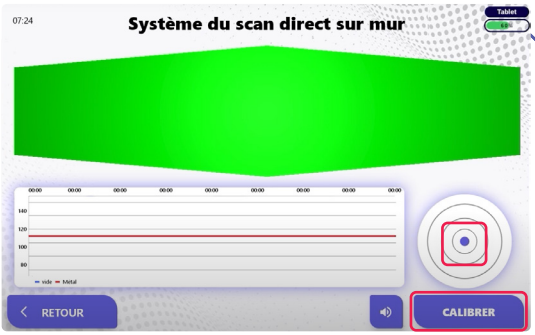
Appuyez sur le bouton Démarrer et stabilisez l'appareil afin de garantir que le processus de calibration est réussi.



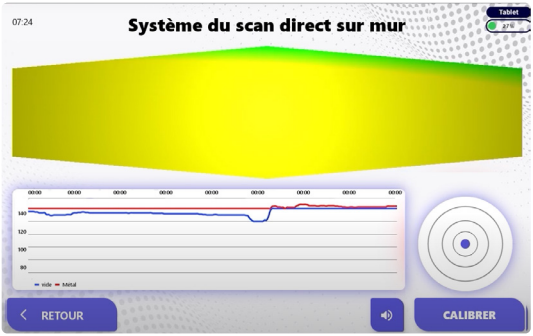




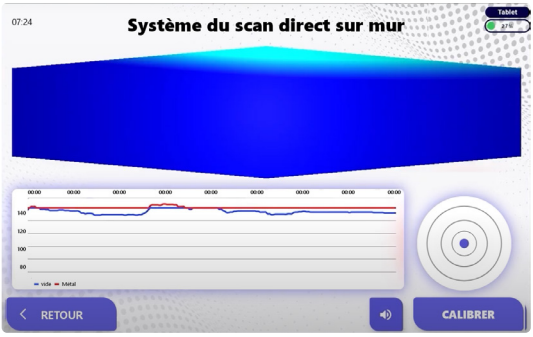
Dans le Système de scan direct sur mur, vous devez vous assurer que le circuit reste dans le cadre du tracé. Lorsque vous passez à un autre mur, vous devez recalibrer l'appareil en suivant les mêmes étapes que précédemment.



Lorsque l'appareil détecte une cible métallique, l'illustration passe progressivement du vert au jaune, puis au rouge. L'indicateur dans le graphique augmente en fonction de la force du signal, et un son spécifique est émis pour les cibles métalliques.



Lorsque l'appareil détecte une cavité ou un vide, l'illustration passe progressivement du vert au bleu. L'indicateur dans le graphique diminue en fonction de la force du signal, et un son distinct est émis pour signaler la présence d'un vide.



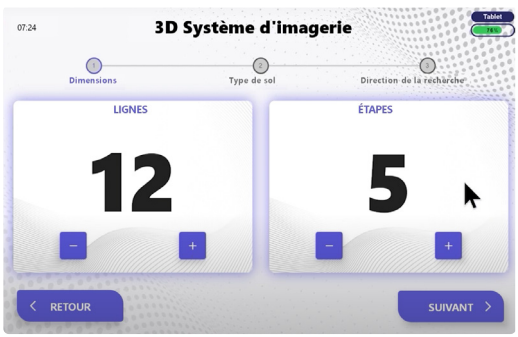
6-3 3D Système d'imagerie

Il était doté de spécifications techniques innovantes qui permettent de balayer les couches de la terre et d'afficher la forme approximative de la cible découverte, qu'il s'agisse de métaux, de trésors enfouis, de grottes ou de vides, tout en déterminant la profondeur des cibles découvertes avec une précision allant jusqu'au centimètre.

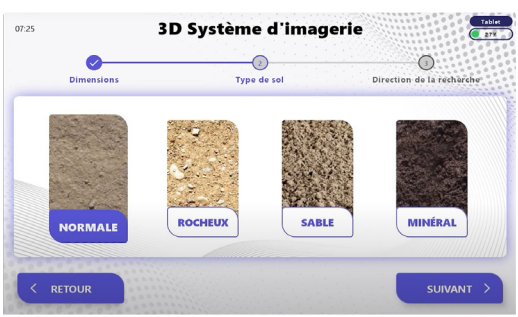
Depuis l'écran principal, nous choisissons le système d'imagerie 3D.



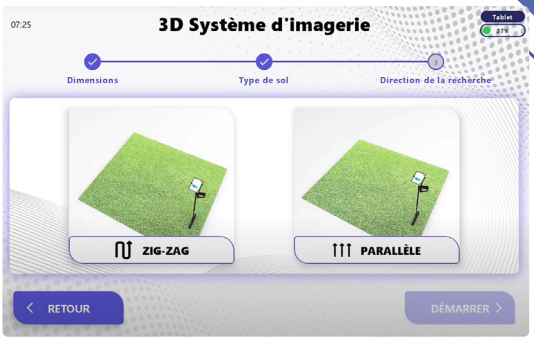
On choisit le nombre de colonnes et des pas en fonction de la zone disponible pour la recherche, puis on clique sur Suivant
Exemple : Si la zone de recherche est de 3 mètres carrés, nous choisissons 10 colonnes et 10 marches.



On choisit le type de sol, puis on clique sur Suivant



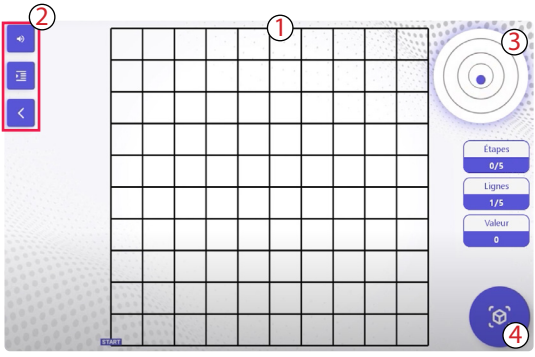
Nous choisissons le sens de numérisation :
Parallèle : revenez au début de la colonne suivante lorsque vous avez terminé chaque colonne.
Zigzag : marcher dans des directions opposées, aller et venir
Avant d'appuyer sur le bouton Démarrer, assurez-vous de maintenir l'appareil bien droit vers le sol et à une hauteur comprise entre 2 et 10 cm.



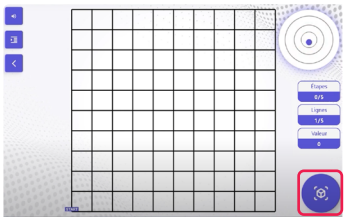
Après avoir appuyé sur le bouton Démarrer , l'appareil commencera à calibrer avec le sol et l'appareil doit rester immobile.



Une fois la calibration terminé, l'écran de recherche apparaîtra contenant :
1 - Un tableau indiquant le nombre de pas et de colonnes.
2 - boutons de contrôle du volume et de sortie
3 - Un indicateur du degré d'inclinaison du capteur visuel Le cercle doit être conservé au milieu du schéma.
-4 Bouton Capturer

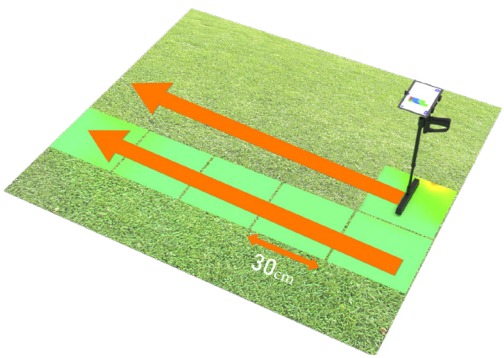


Démarrez le processus de numérisation en appuyant sur le bouton de prise de vue sur la poignée de l'appareil ou en appuyant sur le bouton de capture sur l'écran de la tablette.

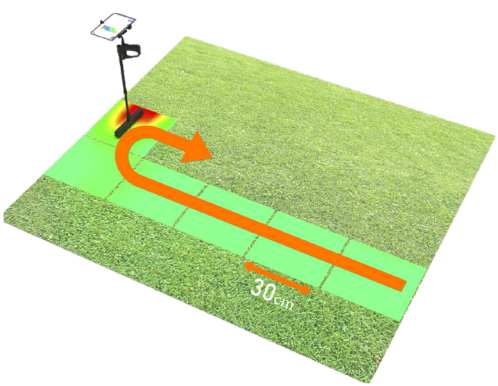




Si le sens de recherche parallèle est choisi, on fait un pas après chaque appui, et quand on termine la première colonne, on revient au début de la deuxième colonne pour terminer le balayage.



Si l'on choisit la direction zigzag, on marche dans deux directions, c'est-à-dire que lorsque l'on termine la première colonne, on revient dans la direction opposée dans la deuxième colonne sans changer la direction du capteur.
Une distance d'environ 30 cm doit être laissée entre les marches.

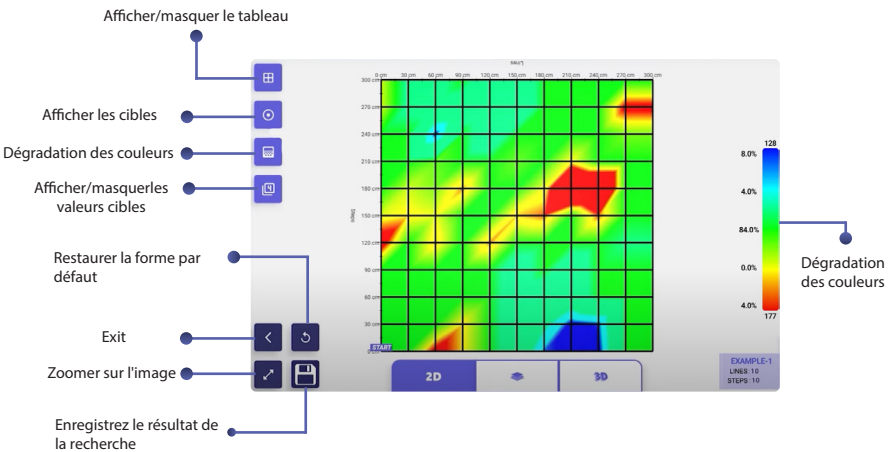


Une fois la numérisation de toute la zone terminée, l'application analysera les résultats et les affichera de trois manières différentes afin d'obtenir la représentation la plus précise de la cible

La première méthode : l'affichage 2D

Affiche la forme la plus proche de la cible, qu'il s'agisse des métaux (couleur rouge) ou des cavités (couleur bleue), avec une explication de l'emplacement de la cible.

Il contient les informations suivantes :

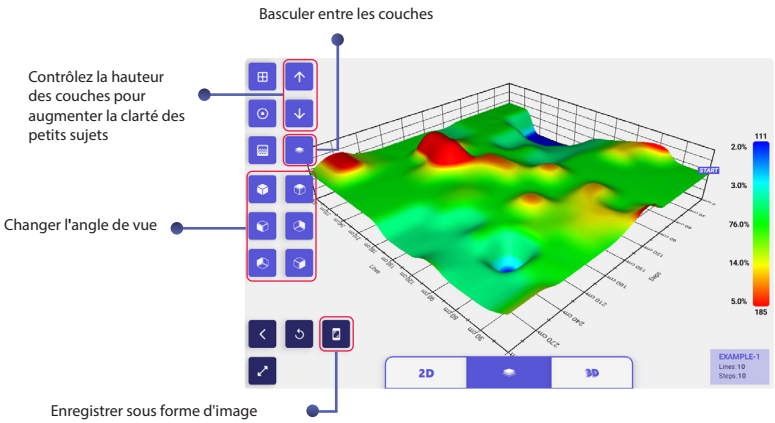


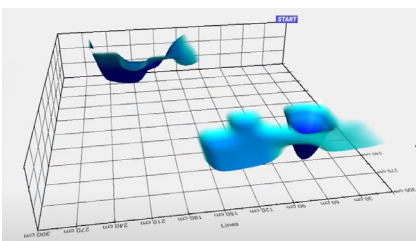
L'icône « Afficher les cibles » apparaît uniquement lorsqu'il y a des cibles confirmées. S'il y a deux cibles, seule la plus grande profondeur apparaît. Il est recommandé de répéter l'analyse en réduisant les pas et les colonnes en fonction de la zone cible.

La deuxième méthode : afficher les couches

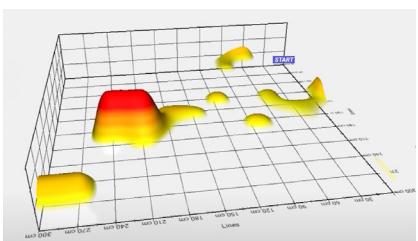
Les couches de la Terre sont affichées en trois dimensions, car elles contiennent une couche qui montre l'emplacement des minéraux et une autre couche qui indique l'emplacement des vides.

Il comprend les informations suivantes :





Afficher la couche de vide

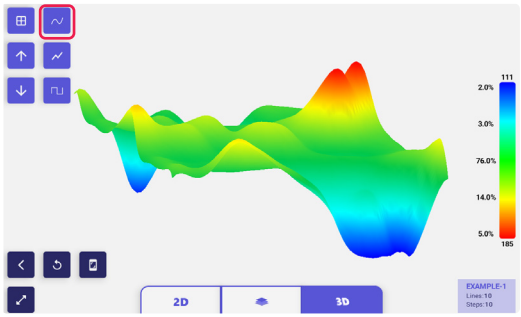


Voir la couche métallique

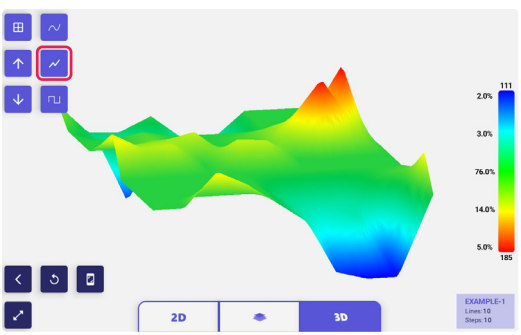
Troisième méthode : affichage 3D

Pour afficher la forme complète des cibles en 3D, le système analyse les données collectées et crée un modèle détaillé qui montre toutes les dimensions de la cible sous plusieurs angles, permettant à l'utilisateur d'évaluer l'emplacement et la taille de la cible avec une grande précision et de comprendre les détails de manière globale.

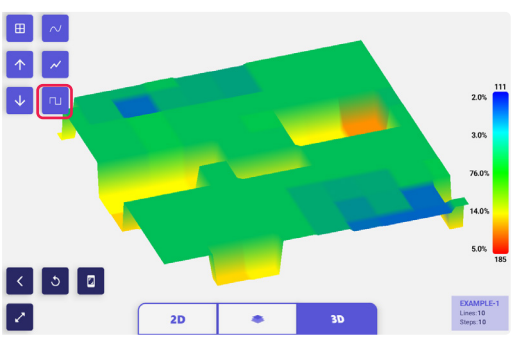
Dégradé doux : pour afficher la gradation des couleurs du cible de manière fluide.



Dégradé net : pour afficher de manière nette la gradation des couleurs des cibles.



Dégradé cubique : Pour montrer la gradation des couleurs des cibles de manière géométrique.



Accessories



Tablette



Le bras du capteur d'imagerie



capteur d'imagerie



Support de base



Base de la tablette



Poignée de l'appareil



Chargeur de voiture



Chargeur de batterie



Chargeur de tablette



Carte de garantie



Sac de transport pour appareil



batterie

Spécifications Techniques

Dimension	Appareil sans capteur (Fermé) 575 mm
	Appareil avec capteur (Fermé) 600 mm
	Appareil avec capteur (ouvert) 880 mm
Bluetooth	2.4 GHz Radio
Vitesse de traitement des données	72 MHz
Plage de températures 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	Up to 98 % Relative Humidity
Temps de fonctionnement (Batterie 27 Wh)	10 Hours
Indice d'étanchéité - Détecteur	Not waterproof

Batterie au lithium

Type de Batterie	Batterie lithium-ion rechargeable - batterie interne
Tension de sortie	Li-ion 10.8 VDC
Capacité	Li-ion 27 Wh
Temps de fonctionnement	10 Hours
Température de fonctionnement	0 C° to 50 C°
Température de stockage	- 5C° to 70C°

Chargeur de batterie

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

Autres spécifications techniques

Poids total	3900 g
Poids de l'appareil	1100 g
poids du sac de l'appareil	2230 g
Dimensions du sac	635 cm x 335 cm x 145 cm

Merci d'avoir choisi l'appareil

UIG GROUND SCANNER

GER Detect

Gold & Metal Detectors

info@gerdetect.de

www.gerdetect.de

شكراً لاختياركم جهاز

UIG GROUND SCANNER

GER Detect

Gold & Metal Detectors

info@gerdetect.de

www.gerdetect.de

المواصفات التقنية

أبعاد الجهاز	الجهاز (مغلق) بدون الحساس 575 مم
	الجهاز (مغلق) مع الحساس600 مم
	الجهاز (مفتوح) مع الحساس 880 مم
البلوتوث	2.4 GHz Radio
سرعة معالجة البيانات	**72 MHz**
نطاق درجة حرارة التشغيل	**0 C° to 70 C°**
نطاق رطوبة التشغيل	تصل حتى **95%**
نطاق درجة حرارة التخزين	**- 20C° to 70C°**
نطاق رطوبة التخزين	رطوبة نسبية تصل حتى 98 %
زمن التشغيل (بطارية 27 وات)	10 ساعات
تقييم مقاومة الجهاز للماء	غير مقاوم للماء-مقاوم للعوامل الخارجية

بطارية الليثيوم

نوع البطارية	بطارية الليثيوم أيون قابلة لإعادة الشحن- بطارية داخلية
جهد الخرج	**Li-ion 10.8 VDC**
السعة	**Li-ion 27 Wh**
زمن التشغيل	10 ساعات
درجة حرارة التشغيل	**0 C° to 50 C°**
درجة حرارة التخزين	**- 5C° to 70C°**

شاحن البطارية

درجة حرارة التشغيل	**0 C° to 50 C°**
درجة حرارة التخزين	**- 30 C° to 80 C°**
جهد الدخل	**90-250 VAC 50-60 Hz**
جهد الخرج	**5 VDC / 2100 mA**

مواصفات تقنية أخرى

الوزن الإجمالي	**3900 g**
وزن الجهاز	**1100 g**
وزن الحقيبة (فارغة)	**2230 g**
أبعاد الحقيبة	**635 cm x 335 cm x 145 cm**

الملحقات



حساس التصويري



ذراع الحساس التصويري



جهاز لوحي



مقبض الجهاز



قاعدة الجهاز اللوحي



حامل القاعدة



شاحن الجهاز اللوحي



شاحن البطارية



شاحن للسيارة



بطارية



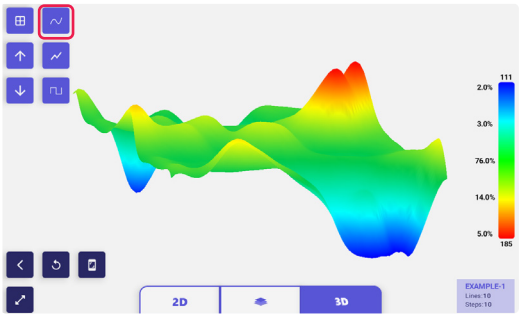
حقيبة حمل الجهاز



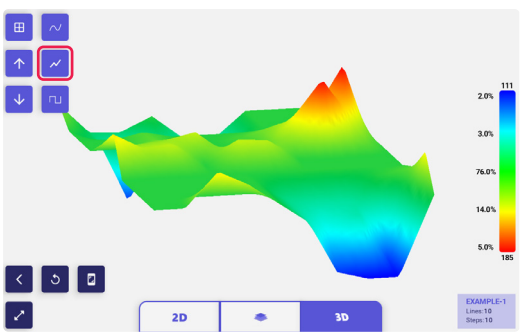
بطاقة ضمان

الطريقة الثالثة: العرض الثلاثي الابعاد

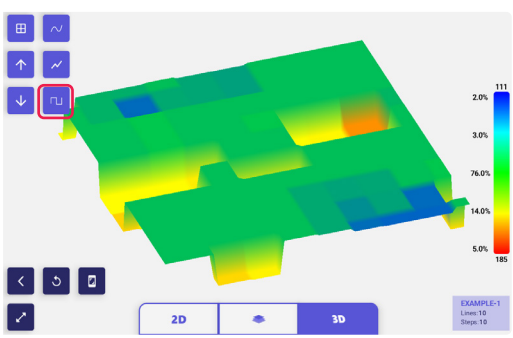
لعرض الشكل الكامل للأهداف بشكل ثلاثي الأبعاد، يقوم النظام بتحليل البيانات المجمعة وإنشاء نموذج مفصل يظهر جميع أبعاد الهدف من زوايا متعددة، مما يتيح للمستخدم تقييم موقع وحجم الهدف بدقة عالية وفهم التفاصيل بشكل شامل.



التدرج الانسيابي: لإظهار تدرج ألوان الاهداف بشكل انسيابي.



التدرج الحاد: لإظهار تدرج ألوان الاهداف بشكل حاد.

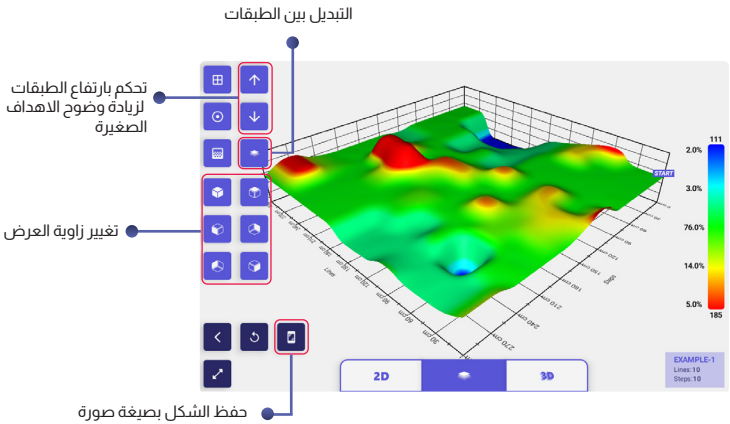


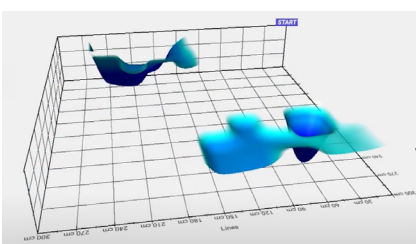
التدرج التكعيبي: لإظهار تدرج ألوان الاهداف بشكل هندسي.

الطريقة الثانية: عرض الطبقات

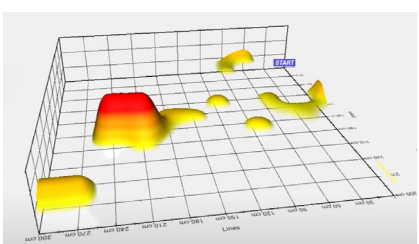
تعرض طبقات الأرض بطريقة ثلاثية الأبعاد، حيث تحتوي طبقة تُظهر أماكن وجود المعادن، وأخرى تُشير إلى إمكان وجود الفراغات.

وتتضمن المعلومات التالية:





عرض طبقة الفراغات



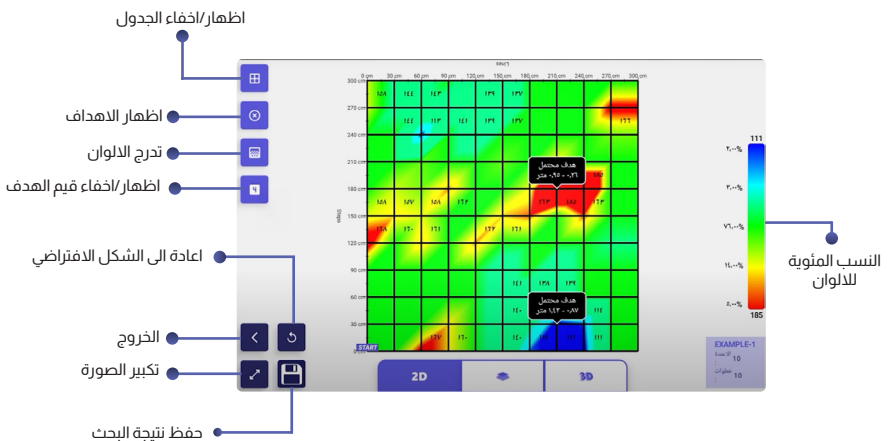
عرض طبقة المعادن

عند الانتهاء من مسح المنطقة كاملة، سيقوم التطبيق بتحليل النتيجة وإظهارها بثلاث طرق مختلفة للحصول على أقرب شكل للهدف.

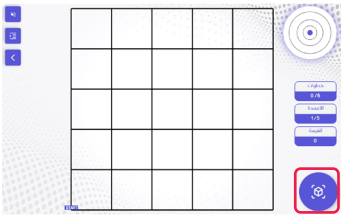
الطريقة الأولى: العرض الثنائي الأبعاد

تعرض أقرب شكل للهدف، سواء كان معدنًا (اللون الاحمر) أو فراغًا (اللون الازرق)، مع توضيح موقع تواجد الهدف

وتحتوي على المعلومات التالية:

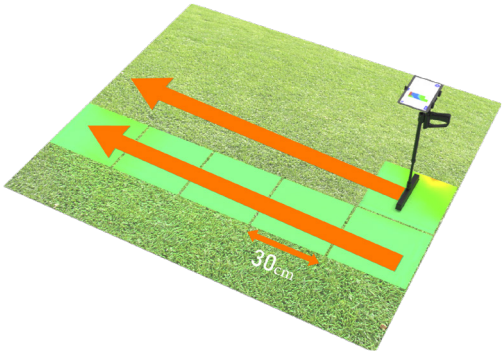


أيقونة «**إظهار الأهداف**» تظهر عند وجود أهداف مؤكدة فقط. في حال وجود هدفين، يظهر العمق الاكبر فقط. يُوصى بتكرار المسح مع تقليل الخطوات والأعمدة لتناسب المنطقة المستهدفة.

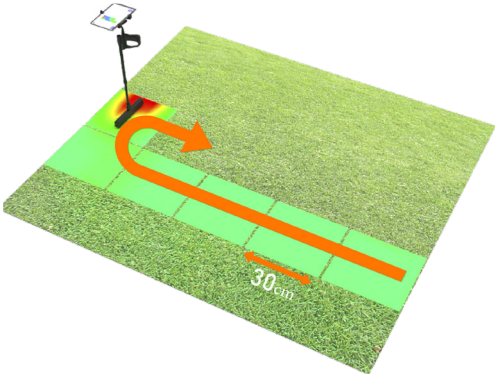




ابدأ عملية المسح وذلك بالضغط على زر التصوير الموجود على مقبض الجهاز أو الضغط على زر الالتقاط في شاشة الجهاز اللوحي.



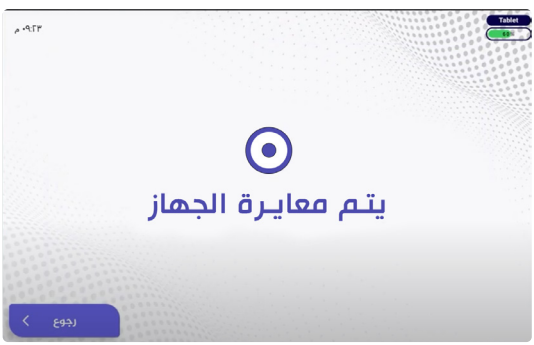
في حال اختيار اتجاه البحث «**موازي**»، نقوم بالسير خطوة واحدة بعد كل ضغطة، وعند الانتهاء من أول عمود نعود إلى بداية العمود الثاني لإكمال المسح.



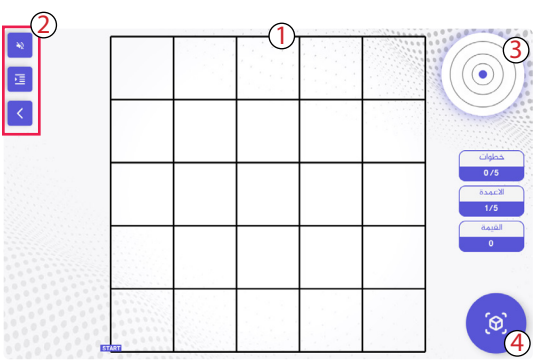
أما في حال اختيار الاتجاه «**متعرج**»، نقوم بالسير باتجاهين، أي عند الانتهاء من العمود الأول نعود بشكل عكسي في العمود الثاني دون تغيير اتجاه الحساس. يجب ترك مسافة تقارب ٣٠ سم بين الخطوات.



نختار اتجاه المسح:
موازي: العودة الى بداية العمود التالي عند الانتهاء من كل عمود.
متعرج: السير باتجاهين متعاكسين ذهاباً وإياباً .
قبل الضغط على زر ابدا, تأكد من حمل الجهاز بشكل مستقيم باتجاه الارض وعلى ارتفاع يتراوح بين ٢ الى ١٠ سم



بعد الضغط على زر «**ابدأ**»، سيبدأ الجهاز بعمل معايرة مع التربة، ويجب إبقاء الجهاز ثابتًا.



عند انتهاء المعايرة ستظهر شاشة البحث التي تحتوي على:
1 -جدول يعرض عدد الخطوات و الأعمدة.
2 -ازرار التحكم بالصوت والخروج
3 -مؤشر لدرجة ميلان الحساس التصوري، يجب ابقاء الدائرة في منتصف المخطط
4 -زر الالتقاط

6.3 نظام التصوير ثلاثي الأبعاد

تم تزويده بمواصفات تقنية مبتكرة تتيح تصوير طبقات الأرض وعرض الشكل التقريبي للهدف المكتشف، سواء كانت معادن ,كنوز مدفونة ,كهوف ,او فراغات، مع تحديد عمق الأهداف المكتشفة بدقة تصل إلى السنتيمتر.



من الشاشة الرئيسية نختار نظام التصوير ثلاثي الابعاد



نختار عدد الأعمدة والخطوات حسب المنطقة المتاحة للبحث, ثم نضغط على التالي

مثال: إذا كانت مساحة المنطقة الممكن البحث ضمنها ٣ أمتار مربعة، نختار ١٠ أعمدة و١٠ خطوات.

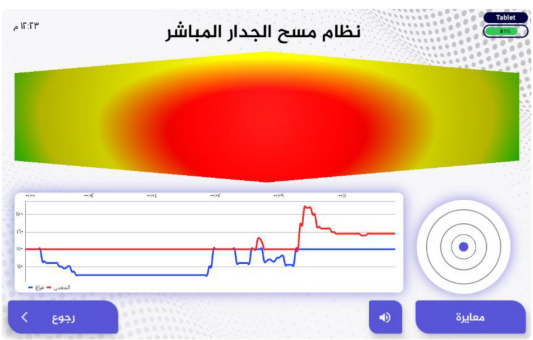


نختار نوع التربة, ثم نضغط التالي



في نظام مسح الجدار, يجب التأكد من ابقاء الدائرة داخل المخطط

وعند الانتقال الى جدار اخر يجب اعادة المعايرة بنفس الخطوات السابقة



عند اكتشاف الجهاز لهدف معدني يتحول الرسم التوضيحي من اللون الاخضر الى اللونين الاصفر و الأحمر بشكل متدرج و ارتفاع المؤشر في الرسم البياني حسب قوة الاشارة مع صدور صوت خاص للاهداف المعدينة.



عند اكتشاف الجهاز لفراغ يتحول الرسم التوضيحي من اللون الاخضر الى اللون الازرق بشكل متدرج و انخفاض المؤشر في الرسم البياني حسب قوة الاشارة مع صدور صوت خاص بالفراغات.

6.2 نظام مسح الجدار المباشر

يوفر النظام مسحًا سريعًا ومباشرًا للجدار لتحديد وجود صناديق مخبأة فيه أو للكشف عن فراغات ضمنه.



للبدا باستخدام هذا النظام نختار من الشاشة الرئيسية **نظام مسح الجدار المباشر**



سيظهر فيديو يوضح كيفية المسح.
قم بتقصير طول الذراع، ثم احمل الجهاز بشكل مستقيم على مسافة تتراوح بين **2 الى 10 سم** من الجدار.
اضغط على زر **ابدأ** وحاول تثبيت الجهاز لضمان نجاح عملية المعايرة.



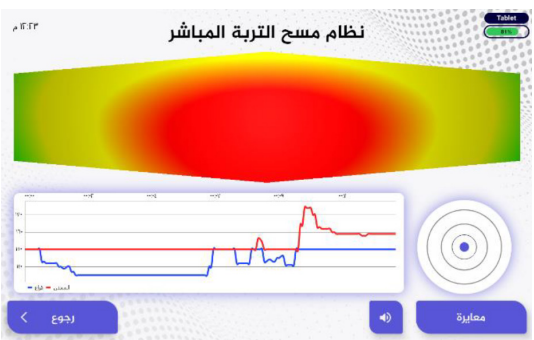




كتم وتفعيل صوت الجهاز

ملاحظة:
- اثناء المسح يجب ابقاء الدائرة في منتصف المخطط للحصول على افضل النتائج

- عند تغير الاتجاه يجب إعادة المعايرة بالضغط على زر معايرة مع أتباع نفس التعليمات السابقة



عند اكتشاف الجهاز لهدف معدني يتحول الرسم التوضيحي من اللون الأخضر الى اللونين الأصفر والأحمر بشكل متدرج و ارتفاع المؤشر في الرسم البياني حسب قوة الاشارة مع صدور صوت خاص للاهداف المعدنة.



عند اكتشاف الجهاز لفراغ يتحول الرسم التوضيحي من اللون الأخضر الى اللون الازرق بشكل متدرج و انخفاض المؤشر في الرسم البياني حسب قوة الاشارة مع صدور صوت خاص بالفراغات.

6.1 نظام مسح التربة المباشر

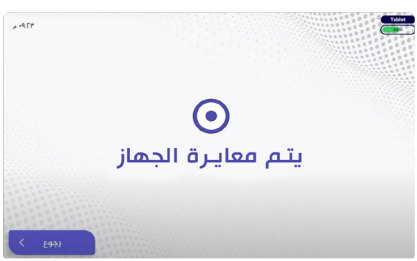
يقدم النظام مسحًا سريعًا ومباشر للموقع مع تحديد نوع الهدف بشكل فوري، وذلك لحصر مساحة البحث قبل إجراء بحث كامل ثلاثي الأبعاد.



للبدأ بأستخدام هذا النظام من الشاشة الرئيسية, نختار **نظام مسح التربة المباشر**



سيظهر فيديو يوضح كيفية المسح.
يجب حمل الجهاز بشكل مستقيم وعلى ارتفاع يتراوح **بين 2 الى 10 سم** مع تثبيته لضمان نجاح عملية معايرة الجهاز مع التربة, ثم اظغط على زر **«ابدأ»** لبدأ عملية المعايرة بشكل تلقائي.







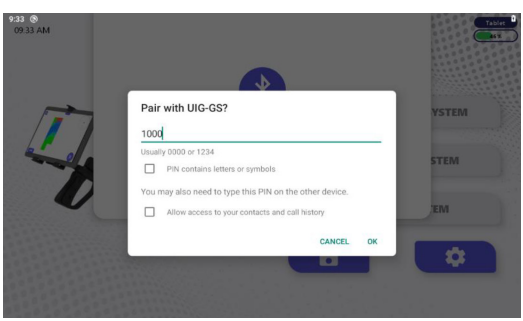
عند انتهاء المعايرة, سيظهر على الشاشة رسم توضيحي لعملية البحث بالاضافة الى رسم بياني لنوع الهدف وقوته. مع اصدار صوت متقطع



قم بتشغيل تطبيق
UIG Ground Scanner

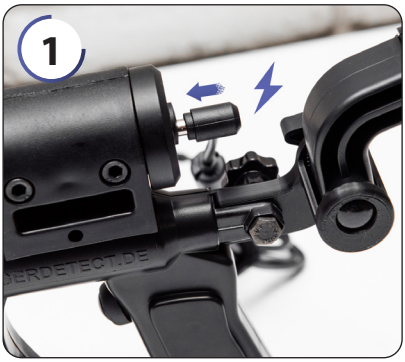


أضغط على أيقونة **اتصال** لإنشاء أتصال
بين الجهاز اللوحي والحساس التصويري.



ملاحظة :
عند انشاء اتصال لأول مرة ستظهر نافذة
لإدخال رمز التحقق وهو الرقم **1000**

طريقة عمل الجهاز



ركب جاك البطارية على الذراع



اضغط مطولًا على زر البطارية لمدة ثانيتين.



بعد تشغيل البطارية، يبدأ مؤشر البلوتوث في الوميض.

واجهة المستخدم



مؤشر بطارية الجهاز اللوحي

أنظمة البحث

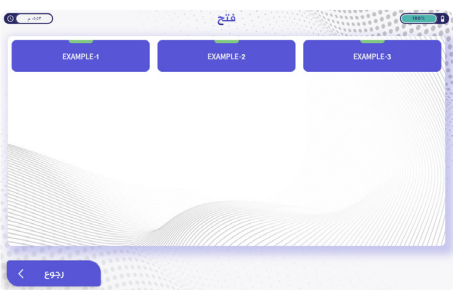
أيقونة الخروج من البرنامج

أيقونة شاشة الإعدادات

أيقونة الملفات المحفوظة



شاشة الإعدادات



شاشة الملفات المحفوظة

مكونات الجهاز





قم بفك وازالة برغي المقبض



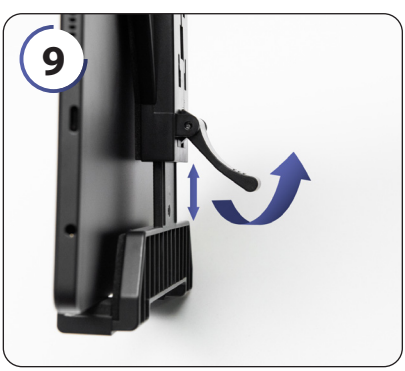
ركب حامل القاعدة على المقبض



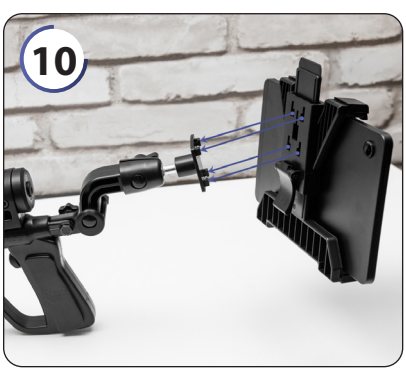
أعد تركيب البرغي لتأمين حامل القاعدة



قم بشد برغي المقبض



افتح ذراع قاعدة الجهاز اللوحي لتأمينه



ثبت القاعدة على الحامل الخاص بها

تركيب الجهاز



ركب مقبض الجهاز على الذراع



قم بفك قفل الذراع



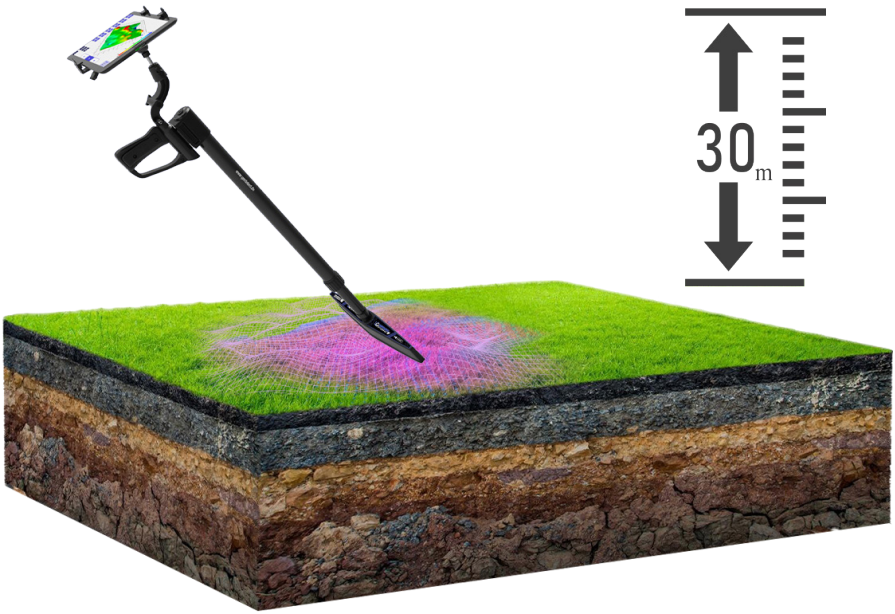
مدد الذراع حسب الطول المطلوب
وقم بأعادة قفله



ركب الحساس التصويري على الذراع
وقم بقفله

- ذراع خفيف الوزن مع قابلية تغير الطول لتسهيل عملية البحث.
- تم تصميم هذا الجهاز ليكون متوافقًا مع عمله في جميع البلدان والمناطق.
-  تم تصنيع جهاز UIG GROUND SCANNER بأفضل التقنيات الألمانية.
- حاصل على شهادة CE الأوروبية بالإضافة إلى شهادة الأيزو 9001 الدولية حسب المواصفات والمقاييس العالمية.

- يصل عمق البحث لجهاز UIG GROUND SCANNER إلى 30 مترًا في باطن الأرض.



- عرض نتيجة البحث بثلاث طرق مختلفة لتحديد الأهداف بدقة.
- أمكانية أختيار طبقة الأرض المراد عرضها لتحديد مكان الهدف بسهولة عالية.
- ميزة حفظ عملية البحث للرجوع لها .
- القدرة على التميز بين المعادن والفراغات وذلك عن طريق أصدار صوتين مختلفين .
- ميزة كتم الصوت و تفعيله .

الميزات و المواصفات

- جهاز UIG GROUND SCANNER هو أول جهاز من نوعه في العالم يعمل بثلاث تقنيات مسح وتصوير أحترافية و متطورة.



- يتميز الجهاز بالبحث عن المعادن والكنوز والمدافن الأثرية والممرات والأنفاق والكهوف والفراغات تحت الأرض بثلاث أنظمة مختلفة :



- سرعة عالية في التقاط الأهداف وتحديد مواقعها بدقة تصل الى سنتيمتر.

- يعمل الجهاز بسبع لغات مختلفة :
الإنجليزية - العربية - الإسبانية - الفرنسية - الألمانية – البرتغالية – الفارسية



تحذيرات هامة

- يرجى التأكد من اتخاذ جميع الاحتياطات لتجنب سوء الاستخدام .
- يجب قراءة دليل المستخدم قبل البدء بإستخدام الجهاز لفهم طريقة عمل الجهاز و لتجنب الأخطاء أثناء عملية البحث.
- لا تستخدم الجهاز أثناء هطول المطر و الرياح القوية.
- قم بتشغيل الجهاز بعد التأكد من أن جميع الأجزاء متصلة بشكل صحيح.
- تأكد من أن بطارية الجهاز مشحونة بالكامل قبل إستخدام الجهاز.
- إذا بدأ المؤشر الموجود على البطارية بالوميض ، قم بإيقاف تشغيل الجهاز وإعادة شحن البطارية
- عندما تكون البطارية على وشك النفاذ ، سيتوقف الجهاز عن العمل تلقائياً .
- في حالة عدم إستخدام الجهاز بشكل صحيح، أو وجود معدل ضوضاء مرتفع، لن يكون الجهاز قادرًا على تأكيد الهدف وتحديد العمق.
- أنتبه من (مصادر الطاقة - شبكات الهاتف - المعادن - الهواتف المحمولة - الأجهزة الإلكترونية)، و لا تستخدم أي شاحن غير الشاحن الأصلي للجهاز .
- الوحدة الرئيسية للجهاز مشمولة بضمان لمدة عامين ضد جميع الأعطال الإلكترونية,و لا تغطي أي أضرار ناتجة عن سوء الاستخدام مثل (السقوط، فتح الوحدة الرئيسية، الصدامات، إلخ) .
- لا تخضع البطارية والشاحن والجهاز اللوحي للضمان .

5 واجهة المستخدم 10

6 طريقة عمل الجهاز 11

6.1 نظام مسح التربة المباشر..... 13

6.2 نظام مسح الجدار المباشر..... 15

6.3 نظام التصوير ثلاثي الأبعاد..... 17

7 الملحقات 23

8 المواصفات التقنية 24

الفهرس

1 تحذيرات هامة..... 3

2 الميزات و المواصفات 4

3 تركيب الجهاز 7

4 مكونات الجهاز..... 9

GROUND scanner

جهاز كشف المعادن والفراغات والكنوز الأرضية

دليل المستخدم

العربية

GROUND scanner

GER DETECT



جراوند سكانر

دليل المستخدم

www.gerdetect.de