

DeepSeeker

GOLD & METAL DETECTOR



5” SYSTEMES
EN UN SEUL APPAREIL

CiER



[GER-D TECT]

Manuel d'utilisation

INDEX

- **Page 1:** Avertissement critique
- **Page 2:** Aperçu
- **Page 3:** Définition des boutons de l'unité principale
- **Page 4:** Le système à longue portée
- **Page 5,6:** Connexion des pièces du système à longue portée
- **Page 7-10:** Étapes du fonctionnement du système à long terme
- **Page 11:** Le système de recherche ionique
- **Page 12,13:** Connexion des pièces du système de recherche ionique
- **Page 14-16:** Étapes du fonctionnement du système de recherche ionique
- **Page 17:** Système de recherche par magnétomètre
- **Page 18,19:** Connexion des pièces du système magnétométrique
- **Page 20-22:** Étapes du fonctionnement du système magnétométrique
- **Page 23:** Le système d'imagerie 3D
- **Page 24-26:** La connexion des pièces du système d'imagerie 3D
- **Page 27:** Étapes de fonctionnement du système d'imagerie 3D
- **Page 28-30:** Étapes de communication d'un système d'imagerie 3D
- **Page 31-34:** Analyseur de TGE 3D utilisant des étapes
- **Page 35-37:** les pièces et accessoires de l'appareil



AVERTISSEMENT CRITIQUE

Veillez à prendre toutes les précautions nécessaires pour éviter les risques.

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

Allumez votre appareil après vous être assuré que tous les éléments sont en place et connectés.

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

Si l'appareil commence à émettre un signal sonore, fermez l'appareil et rechargez la batterie.

Lorsque la batterie est presque vide, l'appareil se ferme automatiquement.

Il est recommandé de lire le manuel d'utilisation avant de commencer à travailler sur l'appareil pour tout comprendre et éviter les erreurs lors de la recherche.

Après que l'appareil ait commencé à émettre un son et se soit éteint automatiquement, mettez la batterie en charge et n'essayez pas de démarrer l'appareil sans la charger.

Si la lumière verte sur la lumière rouge du chargeur est allumée, cela signifie que la batterie est pleine, et si la batterie est vide, la lumière rouge sera allumée seulement.

Faites attention aux ressources à haute tension, et n'utilisez pas de chargeur autre que le chargeur original fourni avec l'appareil.

L'unité principale de l'appareil est garantie contre toute panne électronique pendant deux (2) ans, les dommages causés par des erreurs d'utilisation (ouverture de l'unité principale, coups, blessures, etc.) ne sont pas couverts par cette garantie.

La batterie, l'antenne et la tablette ne sont pas non plus couvertes par cette garantie.

Vous devez suivre strictement les instructions de ce manuel d'utilisation afin de minimiser les défauts et d'utiliser correctement votre appareil.

Nous vous souhaitons la meilleure des chances dans votre recherche.....

OVER VIEW

Cher client,

“Merci d'avoir choisi DEEP SEEKER”

- ✓ Ce produit vous permet de détecter l'or, les métaux précieux, la cavité, les trésors enfouis dans le sol.
- ✓ Il s'agit du premier appareil au monde qui utilise cinq systèmes innovants pour détecter les trésors intérieurs tels que les métaux précieux et les monuments anciens.
- ✓ Deep seeker est conçu pour fonctionner sur tous types de terrains et dans les conditions climatiques les plus difficiles.
- ✓ Deep seeker peut sauter tous les types de roches à métaux non précieux grâce à une technologie de calibrage automatique.
- ✓ La profondeur de l'appareil peut atteindre 40 mètres sous terre.
- ✓ L'appareil fonctionne en 6 langues différentes.
- ✓ 5 systèmes de recherche dans un seul appareil.

DÉFINITION DES BOUTONS DE L'UNITÉ PRINCIPALE



1. Bouton de calibrage : pour calibrer le système ionique et magnétométrique.
2. Bouton Paramètres : qui permet d'orienter et de régler le son, l'éclairage et les informations de l'appareil.
3. Bouton bas : pour se déplacer entre les options.
4. Bouton 3D : pour capturer les photos une par une dans le système d'imagerie 3D.
5. Bouton haut : pour se déplacer entre les options.
6. Bouton Ok : permet de valider l'option sélectionnée et de passer à la page suivante.
7. Bouton Précédent : après avoir effectué une recherche dans chaque système, il vous ramènera à la page des systèmes.

LE SYSTÈME À LONGUE PORTÉE



Les composantes du système à longue portée

Ce système est spécialisé pour couvrir de vastes zones et localiser la cible dans un carré d'un mètre de côté jusqu'à des profondeurs de 40 mètres sous la surface du sol et de l'avant jusqu'à 3 000 mètres. Conditions d'utilisation du système longue portée.

Using conditions of the long-range system
 Ce système ne fonctionne que sur les métaux enterrés depuis longtemps car il peut détecter les ions et les signaux qui se forment autour des métaux enterrés après avoir été sous terre pendant quelques années au moins.
 system can detect the ionic and the signal that form around the buried metals after been under the ground for a few years at lest

LA CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME À LONGUE PORTÉE

STEP 1

CONNECTER LE
MANIPULATEUR DE L'APPAREIL



STEP 2

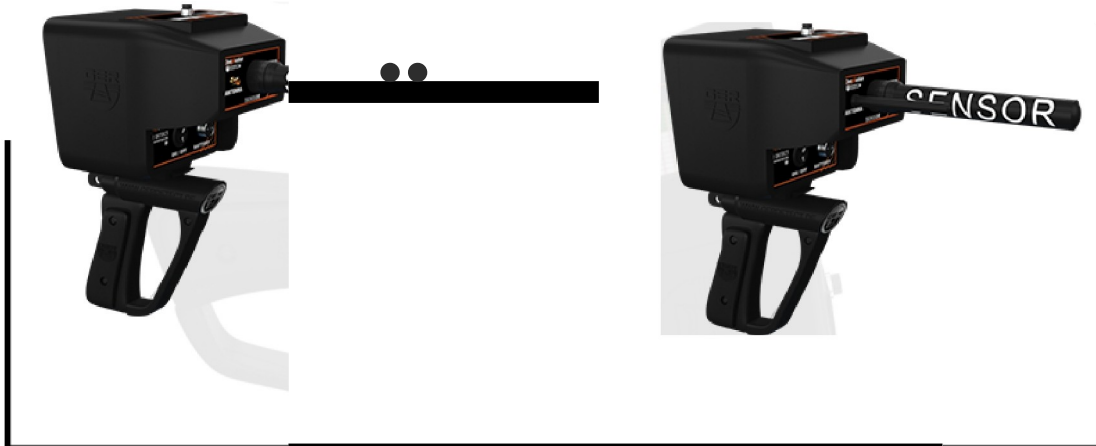
CONNECTER LE
CAPTEUR DU RÉPARTITEUR



LA CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME À LONGUE PORTÉE

STEP 3

CONNECTER LES ANTENNES DES RÉPARTITEURS



STEP 4

CONNECTER LES ANTENNES RÉCEPTRICES



LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME À LONG TERME

1- Connectez la batterie à l'appareil

2- Démarrez l'appareil en cliquant sur l'interrupteur ON/OFF.



Sélectionnez la langue de recherché (par exemple, l'anglais)

Sélectionner le système de recherche (par exemple, longue portée)



LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME À LONG TERME

sélectionnez le type de cible à rechercher
(par exemple, des pépites d'or)
(for example, gold nuggets)



sélectionnez le type de sol en fonction du terrain de
recherche sur lequel vous allez opérer
select the soil type according to the search ground
that you will operate on



sélectionnez la portée frontale que vous devez atteindre dans
votre recherche.

L'appareil peut atteindre un maximum de 3000 mètres carrés.

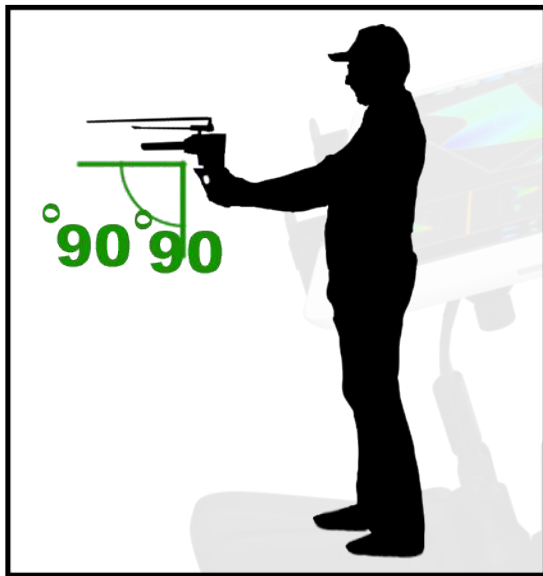
select the front range that you need to reach
in your search.

The device can reach maximum of

3000-meter square

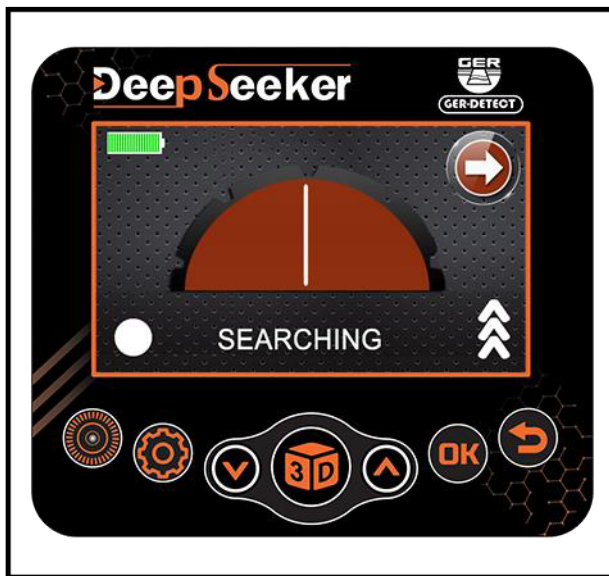


LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME À LONG TERME



sélectionnez la direction du sud en tenant l'appareil de manière droite Exactly (90 degrés).

Après avoir localisé les 4 côtés, commencez le travail en faisant face à la direction du sud.



L'écran de recherche s'affiche

The device will start to send a signal to the ground to start the detection.
L'appareil commencera à envoyer un signal au sol pour lancer la détection.

And when the device finds a target the indicator will start to move to guide you to the target.
Et lorsque l'appareil trouve une cible, l'indicateur commence à bouger pour vous guider vers la cible.

avant de commencer la recherche, vous devez renforcer la longueur de l'antenne du destinataire



LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME À LONG TERME

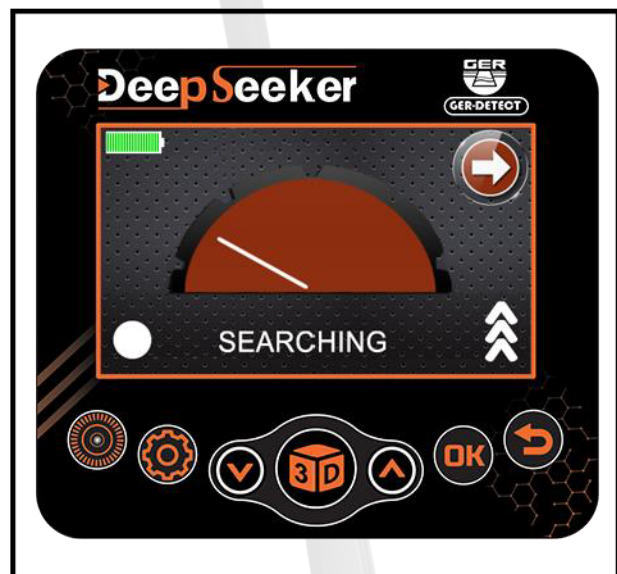
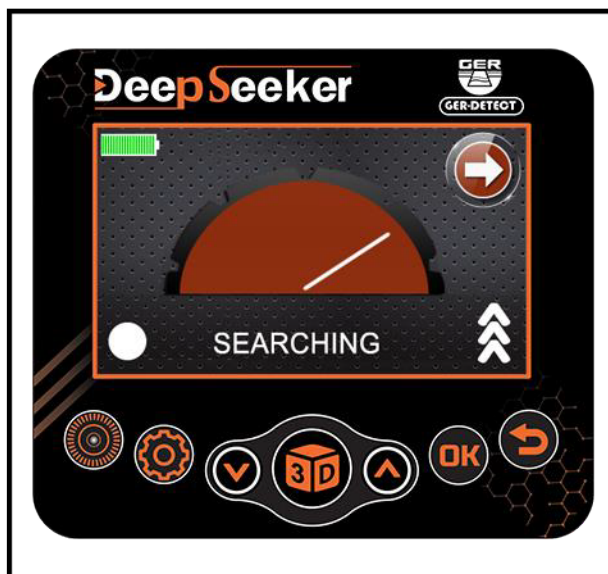
- 1- Tenez l'appareil comme indiqué dans le tableau
- 2- Lorsque l'appareil détecte une cible, l'indicateur commencera à se déplacer vers la gauche ou la droite avec une augmentation du son.
- 3- Si la cible se trouve sur votre côté droit par exemple, l'indicateur se déplacera vers le côté droit et lorsqu'il se déplace, vous devez vous arrêter et marquer le sol puis vous devez faire les méthodes de couture dans les 4 directions.

Du nord au sud

Du sud au nord

D'est en ouest

D'ouest en est



2- LE SYSTÈME DE RECHERCHE ICONIQUE



LE SYSTÈME de recherche iconique

Ce système est spécialisé pour couvrir de vastes zones et localiser la cible dans un carré d'un mètre de côté jusqu'à des profondeurs de 40 mètres sous la surface du sol et à l'avant jusqu'à 500 mètres de hauteur.

Conditions d'utilisation du système de recherche ionique

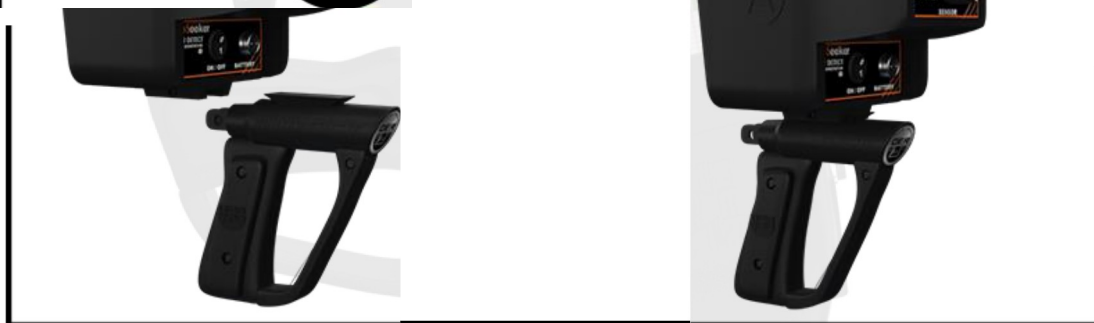
Ce système ne fonctionne que sur les métaux enterrés depuis longtemps car il peut détecter les champs ioniques qui se forment autour des métaux enterrés après avoir été sous terre pendant quelques années au moins.

1

11

CONNECTER LE MANIPULATEUR
DE L'APPAREIL

STEP 1



STEP 2

CONNECTER LE CAPTEUR



LA CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME DE RECHERCHE IONIQUE

STEP 3

Augmenter la longueur de l'antenne du capteur



STEP 4

Connectez la batterie et démarrez l'appareil à l'aide de l'interrupteur ON/OFF.



LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME DE RECHERCHE IONIQUE



sélectionnez la langue de recherche (par exemple, l'anglais)

sélectionner le système de recherche (par exemple, système ionique)



sélectionnez le type de sol en fonction du terrain de recherche sur lequel vous allez opérer



LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME DE RECHERCHE IONIQUE



sélectionnez la direction du sud en tenant l'appareil en ligne droite Exactly (90 degrés).

Après avoir localisé les 4 côtés, commencez le travail en faisant face à la direction du sud.

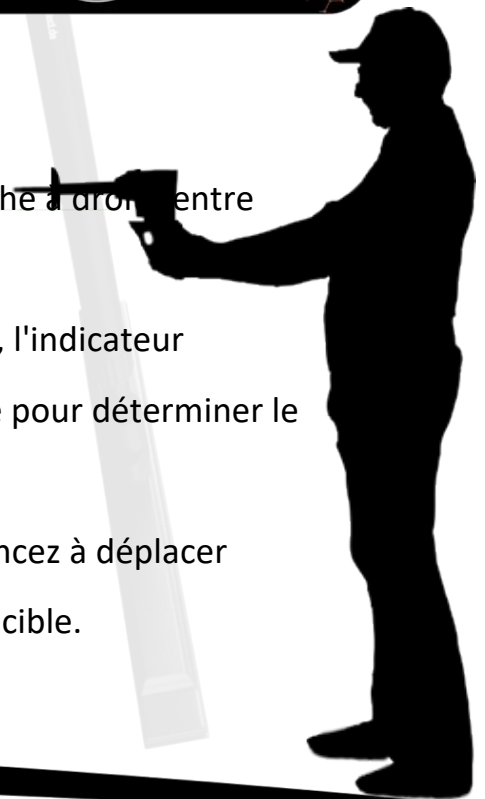
l'écran de recherche s'affiche, commencez le calibrage en tenant l'appareil vers le sol et appuyez sur le bouton de calibrage au coin de l'écran ou sur les touches qui maintiennent le symbole de la couture pendant quelques secondes.



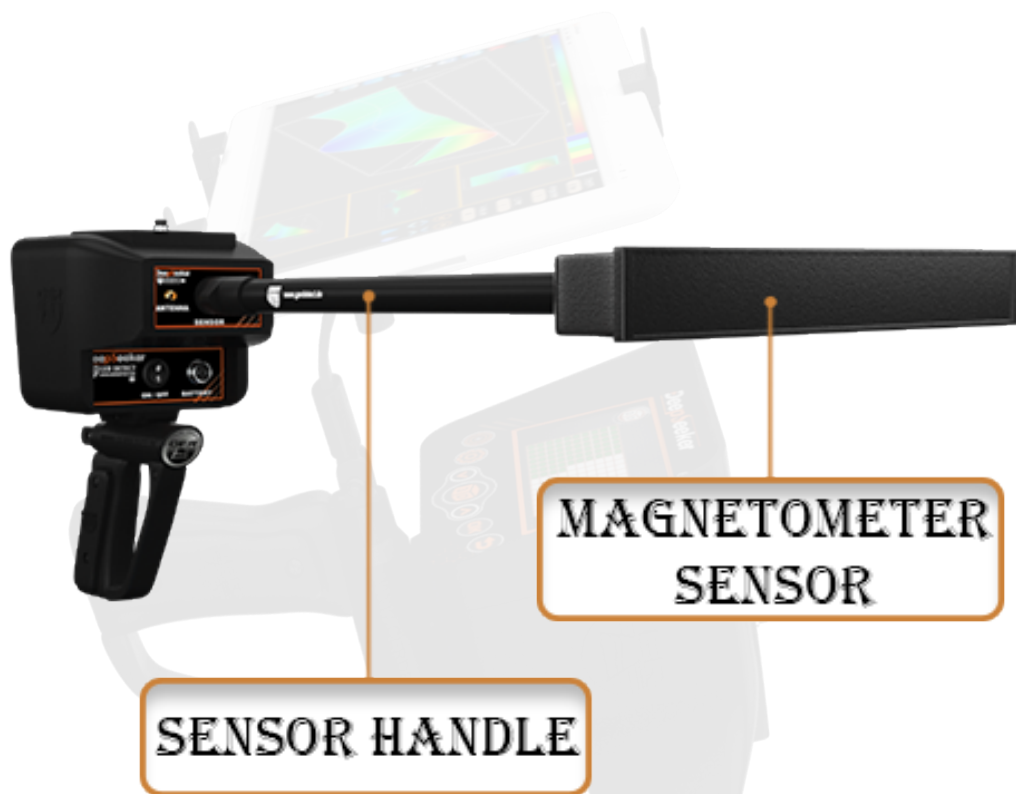
LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME DE RECHERCHE IONIQUE



- 1-Tenez l'appareil comme dans le tableau
- 2-Commencez la recherche en déplaçant l'appareil de gauche à droite entre 180 degrés.
- 3-Lorsqu'une cible existe dans les 180 degrés de recherche, l'indicateur commence à s'afficher, puis vous ralentissez la recherche pour déterminer le chemin exact vers la cible.
- 4-Lorsque vous déterminez le chemin vers la cible, commencez à déplacer l'appareil de haut en bas jusqu'à ce que vous localisiez la cible.



3- LE SYSTÈME DE RECHERCHE DU MAGNÉTOMÈTRE



Les composants du système de recherche MAGNETOMETER

Ce système est spécialisé pour se couvrir directement sous le capteur et localiser la cible dans un carré d'un mètre jusqu'à une profondeur de 40 mètres sous la surface du sol.

Conditions d'utilisation du système de recherche ionique :

Ce système fonctionne sur les grottes souterraines et les métaux enfouis pendant longtemps car il peut détecter les champs magnétiques qui se forment autour des métaux enfouis après avoir été sous terre pendant quelques années au moins.

LA CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME MAGNÉTOMÉTRIQUE

STEP 1

CONNECTER LE MANIPULATEUR DE L'APPAREIL



STEP 2

CONNECTER LA POIGNÉE DU CAPTEUR MAGNÉTIQUE



LA CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME MAGNÉTOMÉTRIQUE

STEP 3

CONNECT THE SENSOR
TO THE HANDLE



STEP 4

CONNECT THE BATTERY AND
START THE DEVICE BY THE
ON / OFF SWITCH



LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME MAGNÉTOMÉTRIQUE



sélectionnez la langue de recherche (par exemple, l'anglais)

sélectionner le système de recherche (par exemple, le système magnétométrique)



sélectionnez le type de sol en fonction du terrain de recherche sur lequel vous allez opérer



LE FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME MAGNÉTOMÉTRIQUE **B**



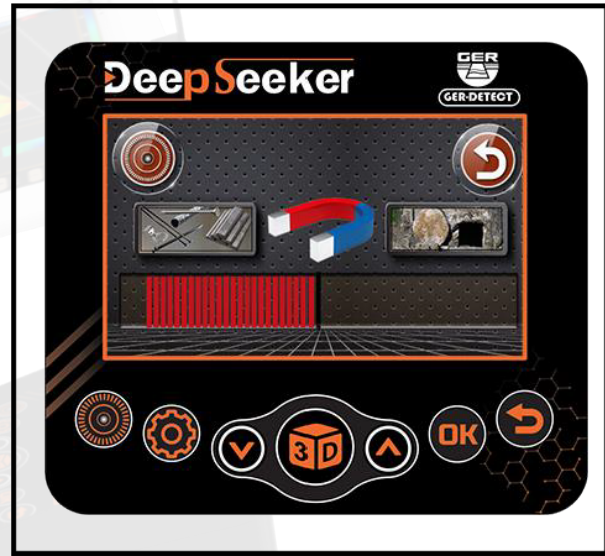
sélectionnez la direction du sud en tenant l'appareil de manière droite Exactly (90 degrés).

Après avoir localisé les 4 côtés, commencez le travail en faisant face à la direction du sud.

l'écran de recherche s'affiche, commencez le calibrage en tenant l'appareil vers le sol et appuyez sur le bouton de calibrage dans le coin de l'écran ou sur les touches qui tiennent le même symbole pendant quelques secondes.



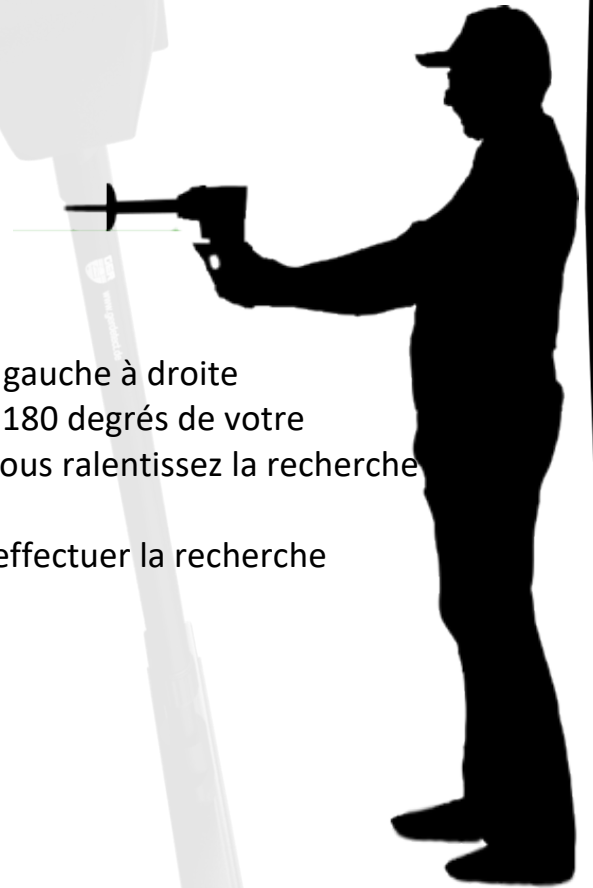
LE FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME MAGNÉTOMÉTRIQUE **B**



LORSQUE L'APPAREIL TROUVE UNE CAVITÉ

QUAND L'APPAREIL TROUVE UN MÉTAL

1. Tenez l'appareil comme dans le tableau
2. Commencez la recherche en déplaçant l'appareil de gauche à droite entre 180 degrés. 3- Lorsqu'une cible existe dans les 180 degrés de votre recherche, l'indicateur commence à s'afficher, puis vous ralentissez la recherche déterminer le chemin exact vers la cible.
3. Lorsque vous déterminez le point cible, vous devez effectuer la recherche dans la direction de la cible.



4- LE SYSTÈME DE RECHERCHE D'IMAGERIE 3D



Les composants du système de visualisation 3D

Ce système est spécialisé pour couvrir directement sous le capteur et localiser la cible dans son emplacement exact, sa forme et sa taille jusqu'à une profondeur de 40 mètres sous la surface du sol. Conditions d'utilisation du système de recherche ionique :

Ce système fonctionne sur les grottes souterraines et les métaux enfouis pendant longtemps car ce système peut détecter les champs magnétiques qui se forment autour des métaux enfouis après avoir été sous terre pendant quelques années au moins.

CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME 3D IMAGING

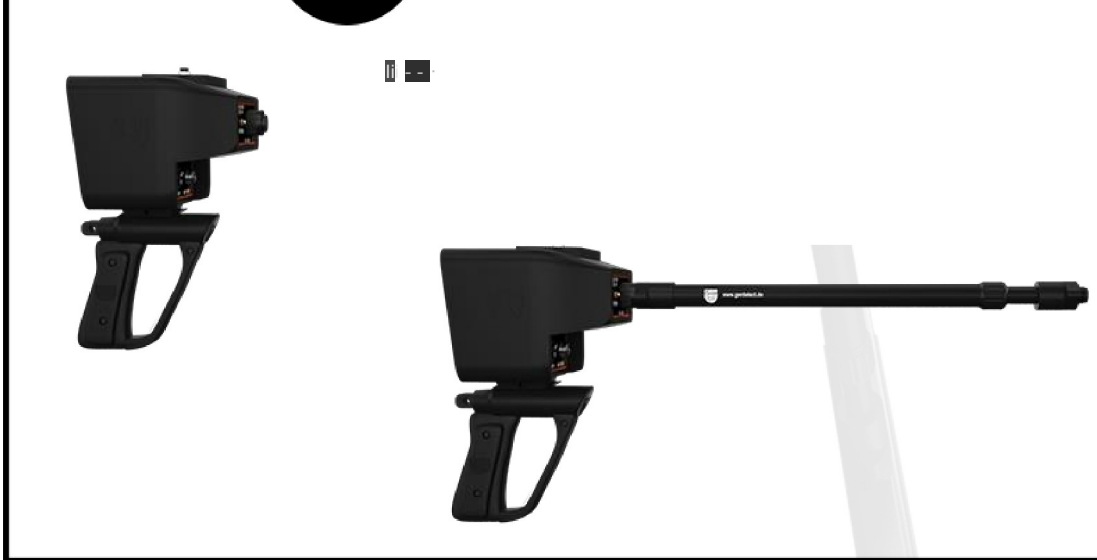
STEP 1

CONNECTER LE MANIPULATEUR DE L'APPAREIL



STEP 2

CONNECTEZ LE CAPTEUR 3.0 DE L'APPAREIL



CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME 3D IMAGING

STEP 3

CONNECTER LE CAPTEUR AU GESTIONNAIRE DE CAPTEURS



STEP 4



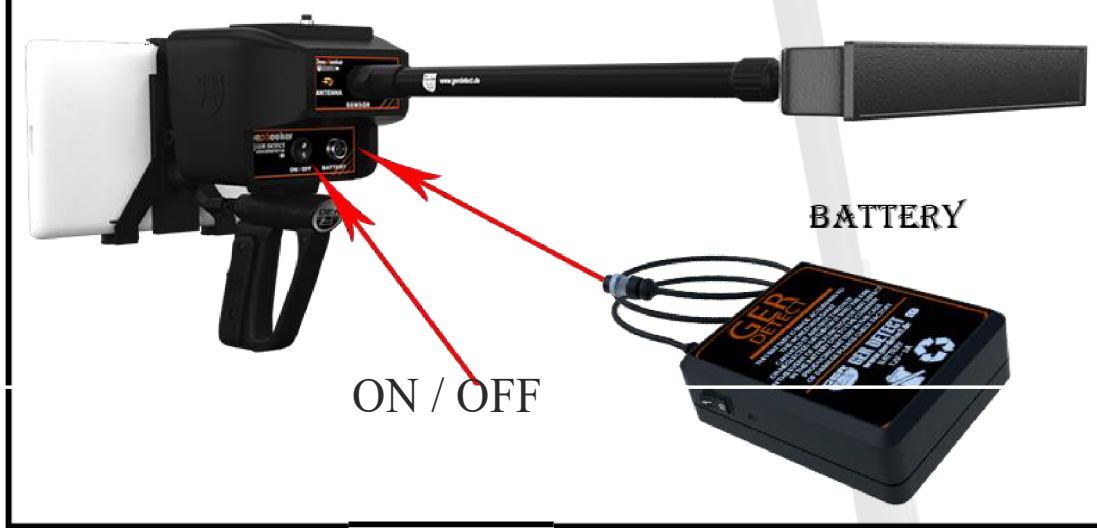
CONNEXION DES PIÈCES DU SYSTÈME 3D IMAGING

STEP 5

INSTALLER LE STABILISATEUR DE TABLETTE SUR LE SUPPORT D'APPAREIL



STEP 6

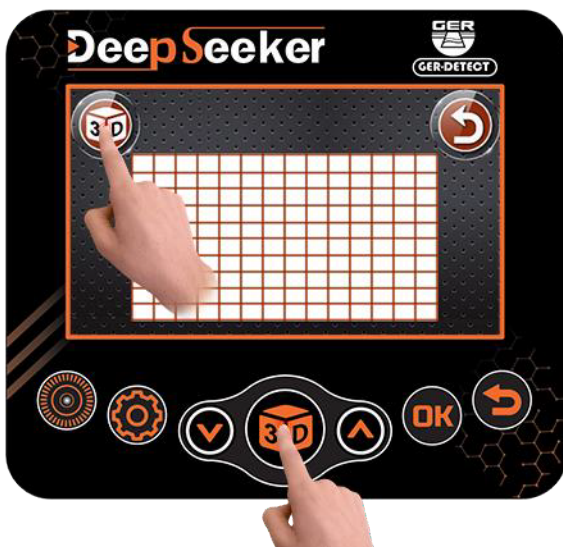


LES ÉTAPES DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME 3D IMAGING



sélectionnez la langue de recherche (par exemple, l'anglais)

sélectionnez le système de recherche (par exemple, système d'IMAGERIE 3D)



La page de recherche s'affiche alors, vous pouvez commencer à prendre des photos et les afficher sur la tablette.

La tablette et vous pouvez prendre la capture en appuyant sur le bouton 3D ou sur l'icône 3D dans le coin de l'écran.



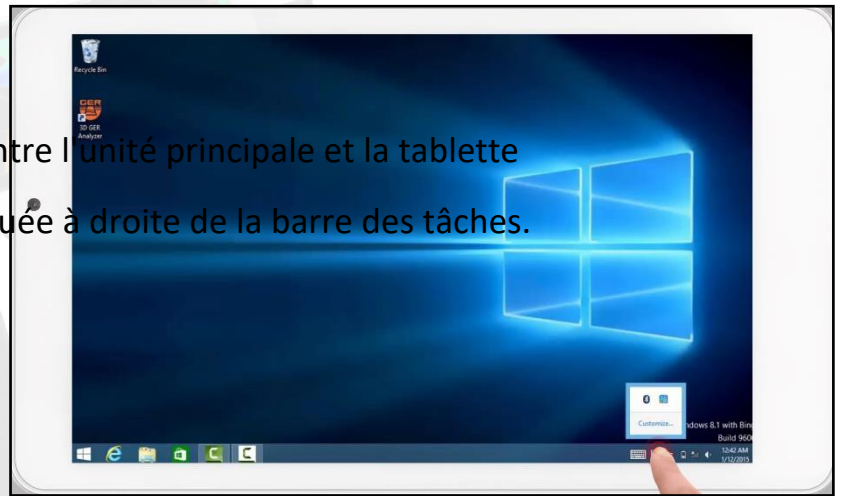
L'APPAREIL COMMUNIQUE AVEC LE PROGRAMME DE LA TABLETTE PAR NOTE
BLUETOOTH :

- 4- Le programme 3D fonctionne sur la tablette Windows 8.1
- 5- La tablette livrée avec l'appareil est active et prête à fonctionner.
- 6- La tablette n'est pas sous garantie.
- 7- Le mot de passe de la connexion Bluetooth est (1000) standard.
- 8- Si la tablette affiche le dispositif est connecté que non connecté, cela signifie que le dispositif est connecté et prêt à fonctionner, mais parfois il affiche non connecté.
- 9- Pour confirmer la connexion, vérifiez les ports et s'il y a un port sortant et entrant, cela signifie qu'il est connecté et qu'il fonctionne parfaitement.

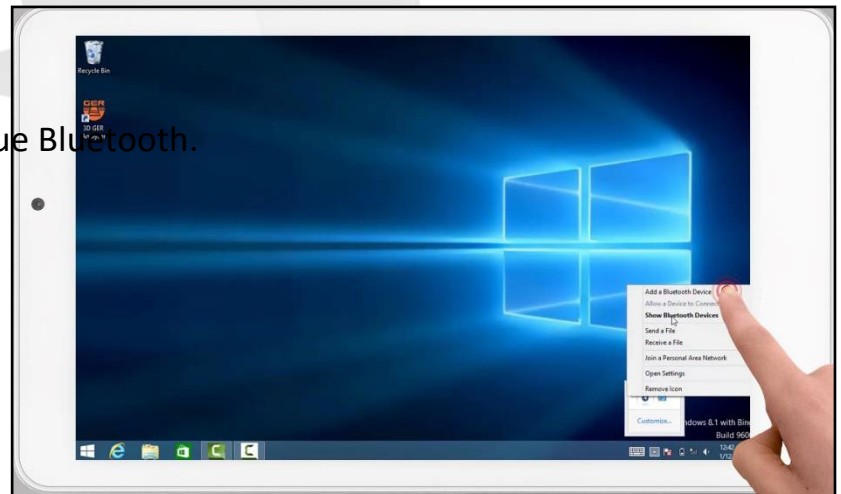
LES ÉTAPES DU SYSTÈME D'IMAGERIE 3D COMMUNICATION & RECHERCHE

1-Allumez la tablette.

2-Etablissez ensuite une connexion entre l'unité principale et la tablette en cliquant sur l'icône Bluetooth située à droite de la barre des tâches.



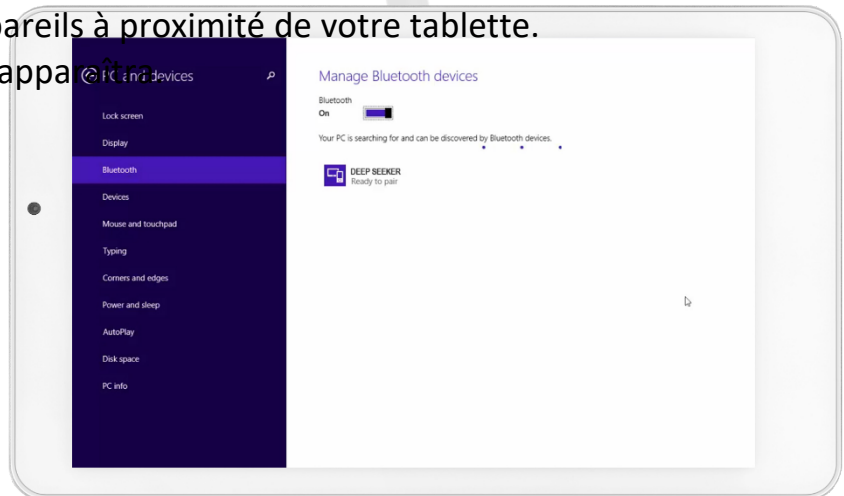
3-Sélectionnez Ajouter un périphérique Bluetooth.



4-Le Bluetooth va rechercher des appareils à proximité de votre tablette.

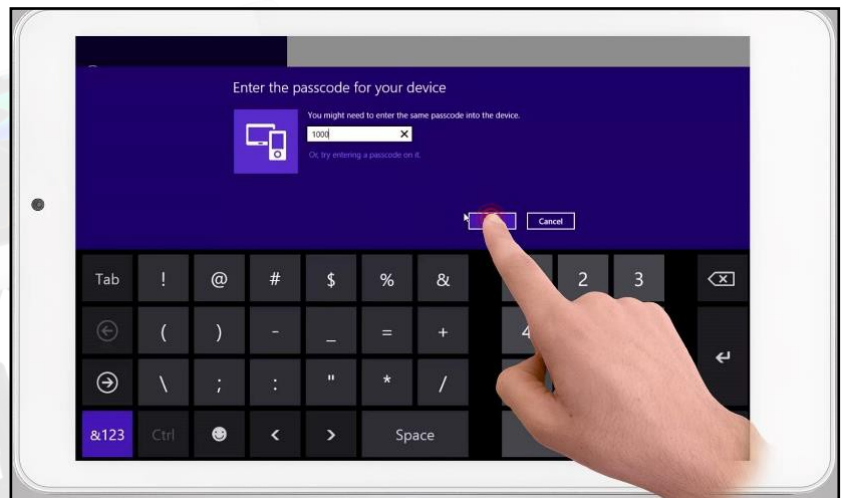
5-Ensuite, le Bluetooth DEEP SEEKER apparaît.

6-Cliquez dessus et choisissez "pair".



LES ÉTAPES DU SYSTÈME D'IMAGERIE 3D COMMUNICATION & RECHERCHE

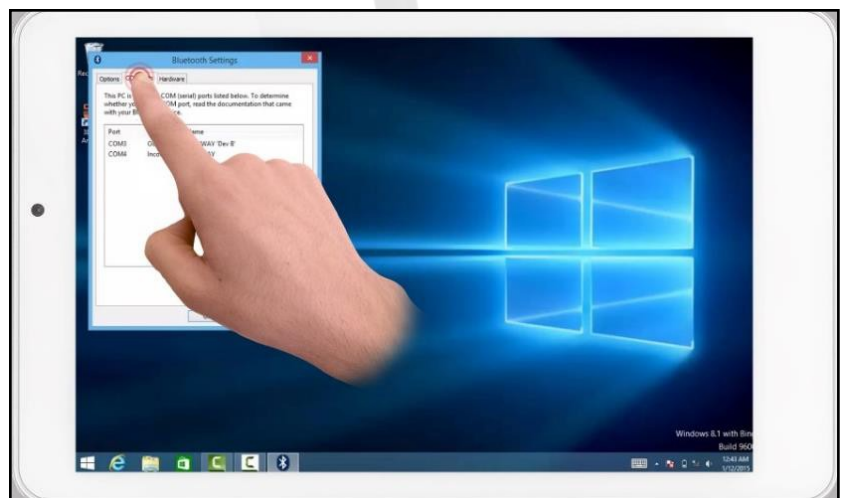
4. une fenêtre apparaît pour saisir le mot de passe qui est "1000".
5. Appuyez sur le bouton NEXT pour terminer l'opération de couplage entre la tablette et l'unité principale.



6. Cliquez à nouveau sur l'icône Bluetooth et choisissez "Ouvrir les paramètres".



7. La fenêtre des réglages Bluetooth apparaît.
8. Choisissez "Com Ports" pour voir le numéro du port de sortie qui sera utilisé plus tard dans le programme d'analyse.



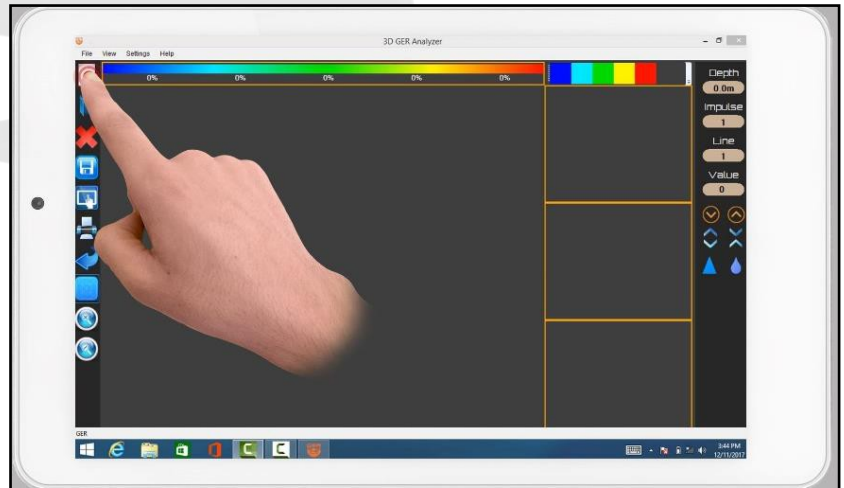
NOTE : N'OUBLIEZ PAS LE PORT COM SORTANT (PAR EXEMPLE - COME 3)

LES ÉTAPES DU SYSTÈME D'IMAGERIE 3D COMMUNICATION & RECHERCHE

8-Fermez la fenêtre et exécutez l'analyseur 3D GER.



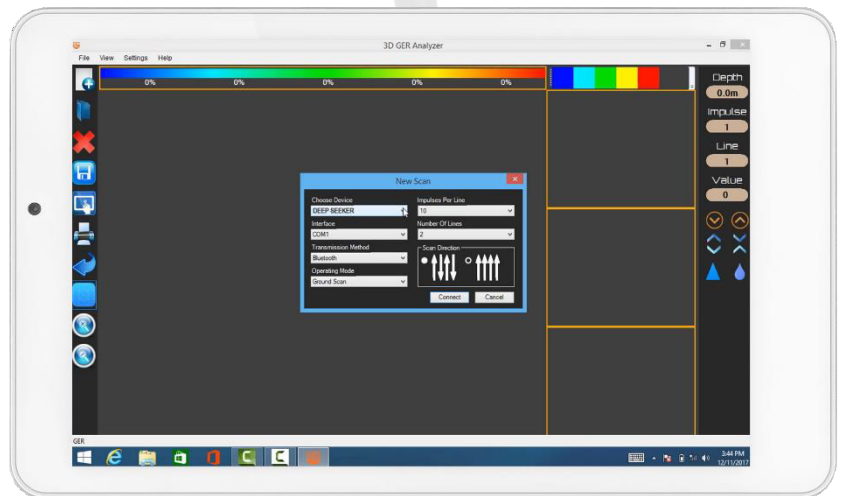
Après avoir ouvert le programme, cliquez sur l'icône "Nouveau scan", une fenêtre permettant de régler les paramètres de l'imagerie apparaîtra, qui est la suivante : **Choisissez l'appareil** : Sélectionnez le nom de l'appareil. **Interface** : Entrez le numéro du port de sortie obtenu à partir des sites Bluetooth déjà ouverts.



Méthode de transmission : Bluetooth. Impulsions par ligne : permet de déterminer le nombre d'images dans une seule ligne.

Nombre de lignes : permet de déterminer le nombre de lignes à rechercher.

Sens de balayage : permet de sélectionner la méthode de balayage pendant l'imagerie,

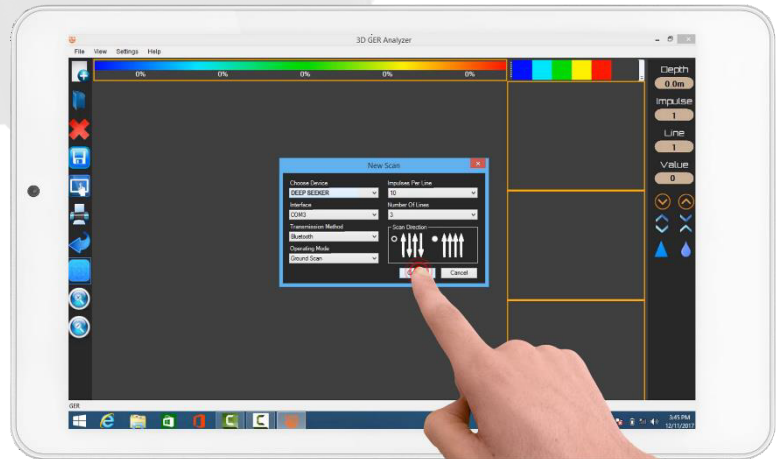


LES ÉTAPES DU SYSTÈME D'IMAGERIE 3D COMMUNICATION & RECHERCHE

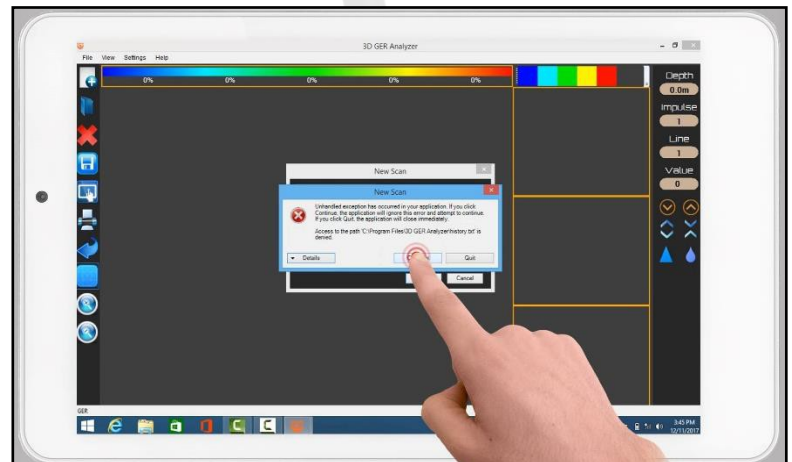


Il existe deux méthodes de balayage : le balayage dans une seule direction ou le balayage bidirectionnel, dans les deux sens.

9- Cliquez sur **"Connecter"** pour terminer le processus de connexion.



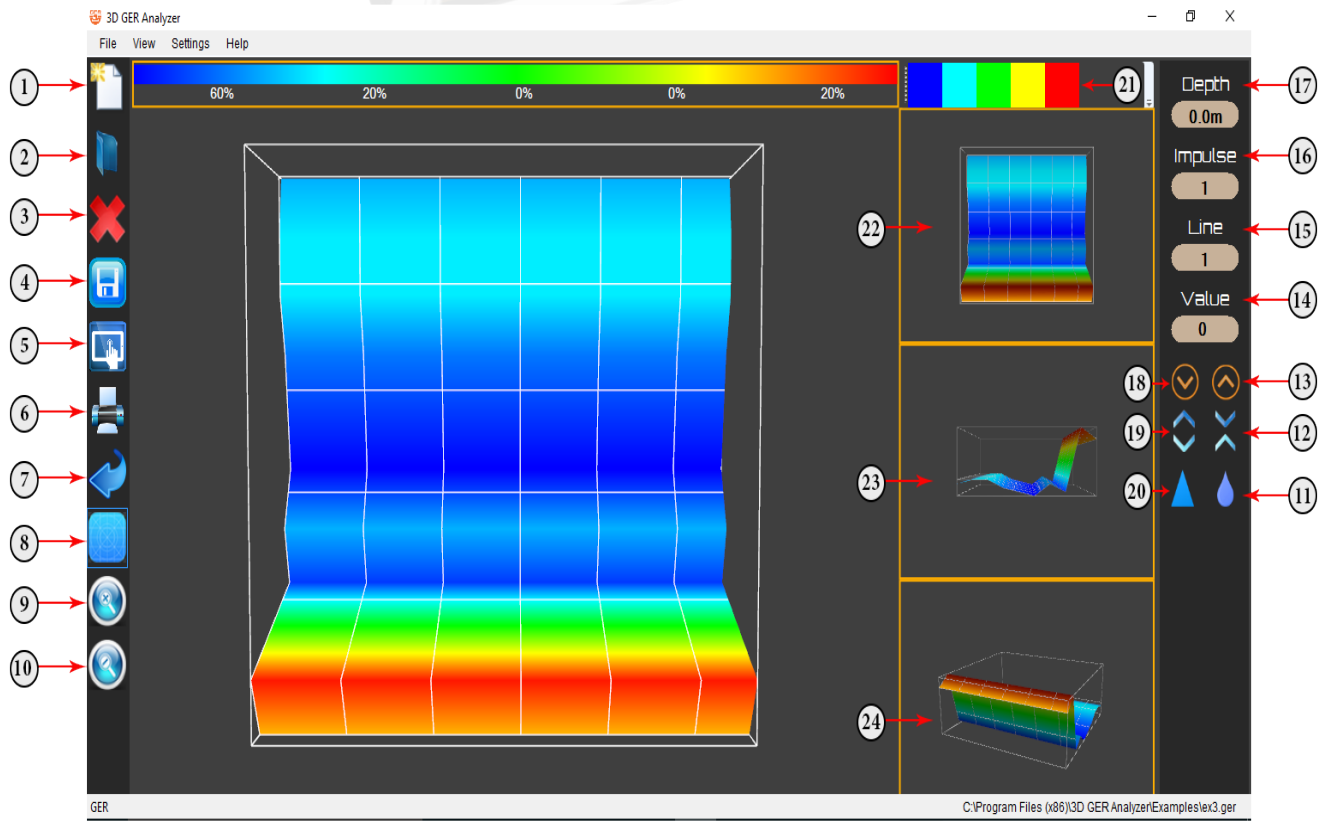
10- Un message d'avertissement apparaît, appuyez sur **"continuer"**.



LES ÉTAPES DU SYSTÈME D'IMAGERIE 3D COMMUNICATION & RECHERCHE

Une fois la numérisation terminée, nous aurons une image tridimensionnelle composée d'une grille de carrés reflétant le nombre de pas et de lignes qui ont été numérisés.

Exemple : Nous avons une grille de lignes composée de trois colonnes et de dix pas par colonne, ce qui signifie trois lignes de numérisation, et chaque ligne est constituée de dix images capturées.



Par exemple, dans l'image précédente, la cavité représente 60 %, le sol représente 0 %, les minéraux représentent 20 %, les roches sont 0 % et les sels minéraux sont 20 %.

Description des couleurs

La photo se divise en cinq couleurs comme suit :

Rouge: Il représente différents types de métaux.

Vert: Il représente le sol.

Jaune Il est un rocher et tous les solides et basses fréquences Minéraux.

Bleu ciel: la couleur des roches qui entourent les cavités.

Bleu: représente la cavité.

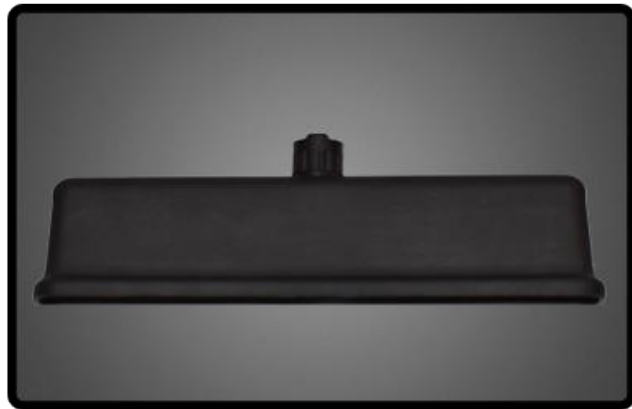
NO	Explication : Pour obtenir des informations détaillées sur un point précis d'un carré quelconque.
1	Lancer une nouvelle analyse et se déconnecter une fois l'analyse terminée
2	Ouvrir un fichier de votre tablette déjà existant dans votre tablette
3	Annuler la numérisation ou supprimer la photo
4	Enregistrez la photo en tant que fichier GER pour la rouvrir à tout moment.
5	Enregistrer la photo comme une photo sans possibilité de changer quoi que ce soit à la forme de la photo.
6	Le rapport d'impression vous permet de voir où en est le métal et les autres éléments.
7	autres éléments
8	Retourner la photo telle qu'elle est avant de commencer l'analyse.
9	masquer et faire apparaître la grille qui représente le nombre de photos
10	Zoom pour agrandir l'image
11	Miniature pour rendre l'image plus petite
12	Un outil que tu utilises en cas de cible peu claire pour voir la forme correcte (-)
13	Un outil que vous utilisez en cas de cible non claire pour voir la forme correcte (+)
14	pour rendre la cible en haute taille
15	pour faire la cible en petite taille
16	Déplacez-vous entre les carrés de la grille pour localiser la zone que vous voulez explorer.
17	connaître sa profondeur
18	déplacez-vous entre les carrés de la grille pour localiser la zone que vous voulez
19	connaître sa profondeur
20	La valeur qui différencie les métaux, la cavité et le sol.
21	lorsque vous pointez la cible vous permet de savoir sur quelle ligne se trouve exactement
22	votre cible exactement
23	Quand vous pointez la cible, vous pouvez maintenant savoir sur quelle ligne se trouve votre cible.
24	Profondeur lorsque vous pouvez voir la profondeur exacte de la cible



BOÎTE DE SÉCURITÉ



UNITÉ PRINCIPALE



**CAPTEUR 3D &
MAGNÉTOMÈTRE**



**MANIPULATEUR D'UNITÉ
PRINCIPAL**

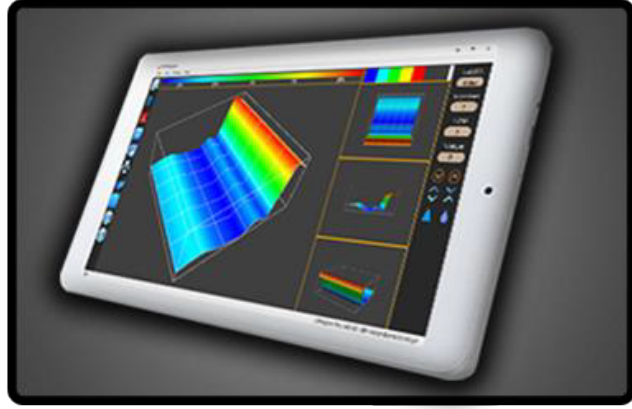
LES PIÈCES ET ACCESSOIRES DE L'APPAREIL



PORTE-CAPTEUR



BATTERIE

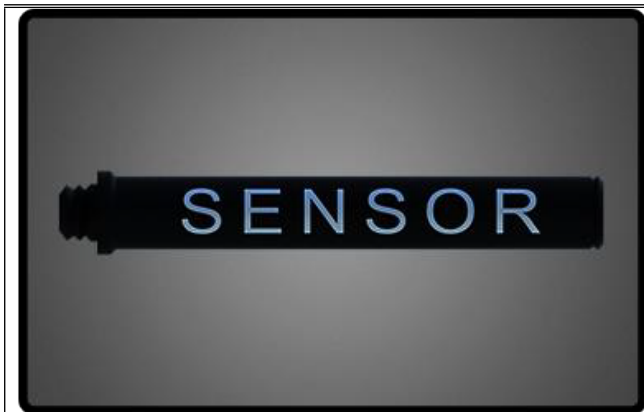


TABLETTE PC

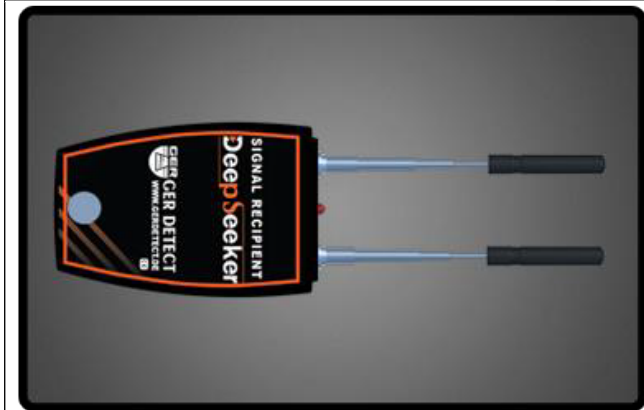


**SUPPORT POUR
TABLETTE**

LES PIÈCES ET ACCESSOIRES DE L'APPAREIL



CAPTEUR D'EXPÉDITION



DESTINATAIRE DU SIGNAL



ANTENNES LONGUE PORTÉE



CHARGEUR

DeepSeeker

