

GER DETECT Deep Seeker Detector de Oro y Metal

5 Sistemas en un Sólo Dispositivo

GER-DETECT

Manual para el Usuario

Índice

Página 1: Advertencia Crítica

Página 2: Vista General

Página 3: Definición de los botones de la unidad principal

Página 4: El sistema de largo alcance

Página 5,6: Conexión de las partes del sistema de largo alcance

Página 7-10: Pasos para la operación del sistema de largo alcance

Página 11: El sistema de búsqueda iónica

Página 12,13: Conexión de las partes del sistema de largo alcance

Página 14-16: Pasos para la operación del sistema iónico

Página 17: Sistema de búsqueda magnetómetro

Página 18,19: Conexión de las partes del sistema magnetómetro

Página 20-22: Pasos para la operación del sistema magnetómetro

Página 23: El sistema de imagen en 3D

Página 24-26: Conexión de las partes del sistema de imagen en 3D

Página 27: Pasos para la operación del sistema de imagen en 3D

Página 28-30: Pasos para la comunicación del sistema de imagen en 3D

Página 31-34: Pasos para utilizar el analizador 3D GER

Página 35-37: Las partes y accesorios del dispositivo

Advertencia Crítica

- Por favor asegúrese de tener todas las precauciones para evitar situaciones riesgosas
- No utilice el dispositivo mientras esté **lloviendo** o sobre pisos muy **húmedos**.
- Prenda su dispositivo después de asegurarse de que todas las partes estén en su lugar y conectadas.
- Asegúrese de que la batería del dispositivo esté completamente cargada antes de comenzar la búsqueda.
- Si el dispositivo comienza a emitir un sonido, apague el dispositivo y recargue la batería.
- Si la batería está a punto de acabarse, el dispositivo se apagará automáticamente.
- Se recomienda leer el manual de usuario antes de empezar a utilizar el dispositivo, para poder entender todo y evitar cometer mensajes antes de comenzar a explorar.

- Si después del sonido de inicio del dispositivo se apaga automáticamente, ponga a recargar la batería y no lo utilice hasta que esté completamente recargada.
- Si está la luz verde del dispositivo prendida, quiere decir que la batería está cargada, y si está prendida la luz roja, quiere decir que la batería está descargada.
- Tenga cuidado de cualquier fuente de alto voltaje, y no utilice ningún otro cargador más que el cargador original que viene con el dispositivo.
- La unidad principal del dispositivo se encuentra bajo la garantía contra cualquier error que sucede en las partes electrónicas por dos (2) años, y por cualquier daño causado por un error del usuario (dejar la unidad principal encendida, golpes, daño, etc.) no se hará válida la garantía.
- La batería, antena y tablet no entran dentro de la garantía.
- Usted debería seguir las instrucciones en este manual de usuario al pie de la letra para minimizar las fallas para usar de forma correcta el dispositivo.
Le deseamos la mejor de las suertes al momento de explorar...

Estimado cliente,

“Gracias por haber elegido el DEEP SEEKER”

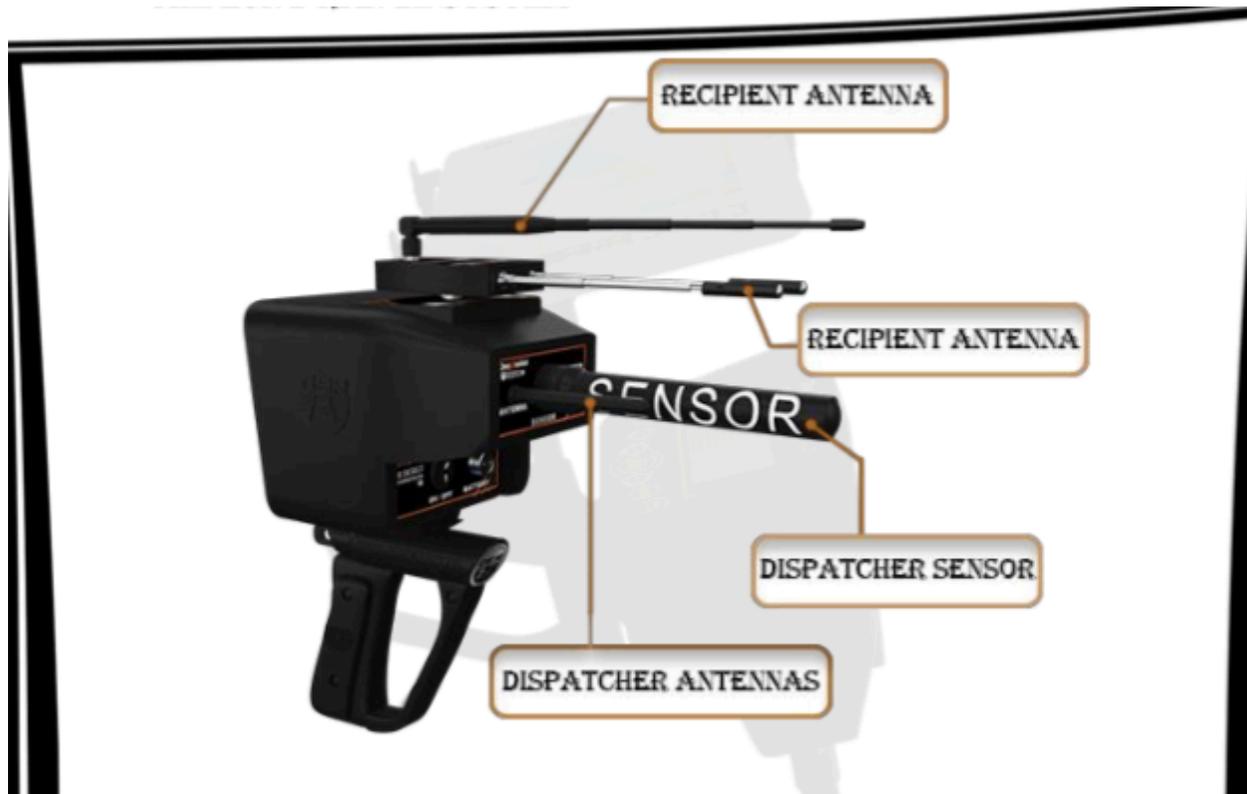
- Este producto le permite detectar oro, metales preciosos, cavidades, tesoros enterrados en el suelo.
- El primer dispositivo de su tipo que opera con cinco sistemas innovadores para detectar tesoros enterrados, como los metales preciosos y monumentos antiguos.
- Deep Seeker fue diseñado para operar en todo tipo de terreno y en las situaciones climáticas más difíciles.
- Deep Seeker puede encontrar todo tipo de metales preciosos, con su tecnología de calibración automática.
- El dispositivo puede explorar hasta 40 metros de profundidad.
- El dispositivo cuenta con 6 idiomas distintos.
- 5 sistemas de búsqueda en 1 dispositivo.

Definición de los botones de la unidad principal



1. Botón de calibración: para calibrar el sistema iónico y magnetómetro.
2. Botón de configuración: este le permitirá modificar el eje y ajustar el sonido, luces e información del dispositivo.
3. Botón de abajo: para poder elegir entre las opciones.
4. Botón 3D: para capturar fotos una por una en su sistema de imagen en 3D.
5. Botón de arriba: Para poder elegir entre las opciones.
6. Botón de Ok: usar para confirmar la opción seleccionada y pasar a la siguiente página.
7. Botón para atrás: después de buscar en cada sistema te permitirá regresar a la página de sistemas.

El sistema de largo alcance



Antena Receptora
Antena Receptora
Sensor Despachador
Antena Despachadora

POWER

Los Componentes del Sistema de Largo Alcance

Este sistema se especializa en cubrir grandes áreas y ubicar el objetivo con un margen de error de 1 metro cuadrado, hasta profundidades de 40 metros debajo de la superficie del suelo y un Rango Frontal de hasta 3,000 metros.

Las condiciones de uso del sistema de largo alcance

Este sistema funciona sólo con metales enterrados por mucho tiempo porque el sistema puede detectar la señal iónica y la señal que se forma alrededor de los metales enterrados después de haber estado ocultos por muchos años.

Conexión de las partes del sistema de largo alcance



Paso 1 Conectar el mango del dispositivo



Paso 2 Conectar el sensor despachador



Paso 3 Conectar las antenas despachadoras



Paso 4 Conectar las antenas receptoras

Pasos para la operación del sistema de largo alcance

1. Conectar la batería del dispositivo
2. Prender el dispositivo presionando el botón de PRENDIDO/APAGADO (ON/OFF)



Seleccione el idioma deseado (Por ejemplo, Inglés)

Seleccione el sistema de búsqueda (por ejemplo, largo alcance)



DETECTOR POWER

Seleccione el tipo de objetivo a ser buscado por este (por ejemplo, pepitas de oro)

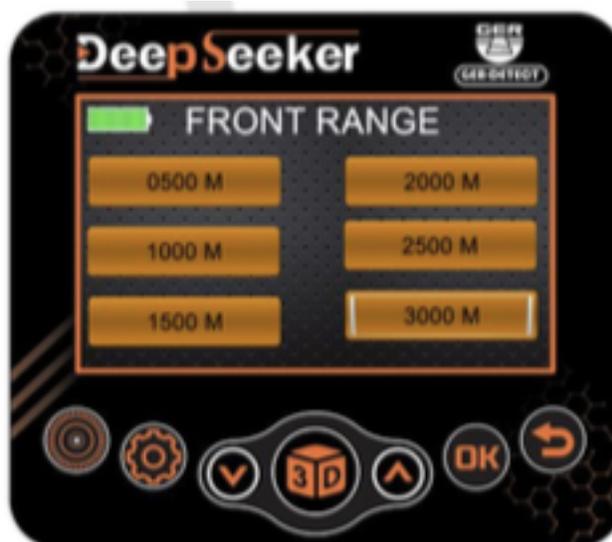


Seleccione el tipo de tierra de acuerdo al suelo donde operará



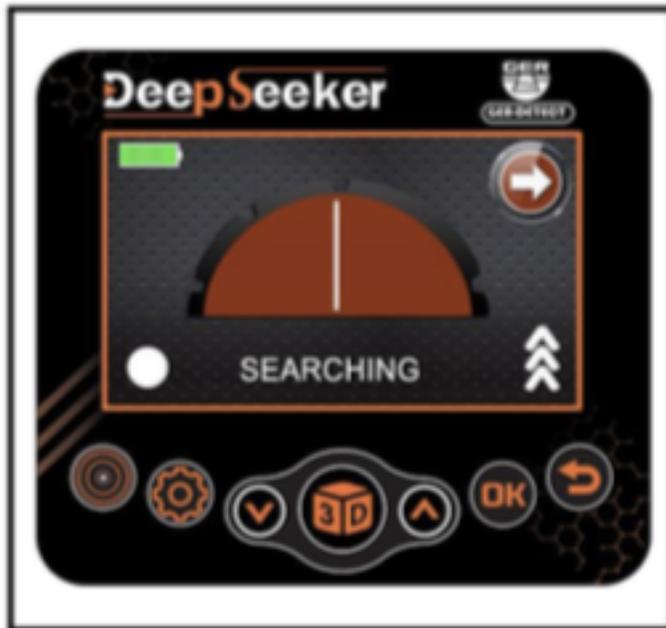
DETECTOR POWER

Seleccione el rango frontal al que necesita llegar en su búsqueda. El dispositivo puede llegar a un máximo de 3000 metros cuadrados





Seleccione la dirección sur al sostener el dispositivo en línea recta (90 grados).
Después de ubicar los 4 lados comience a trabajar al apuntar hacia el sur.



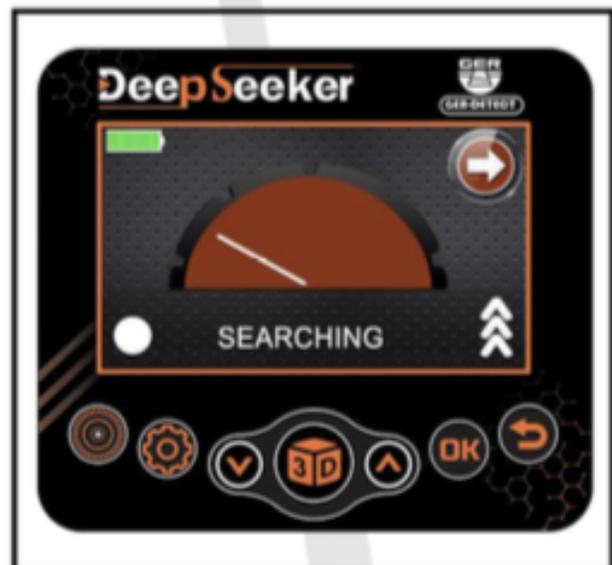
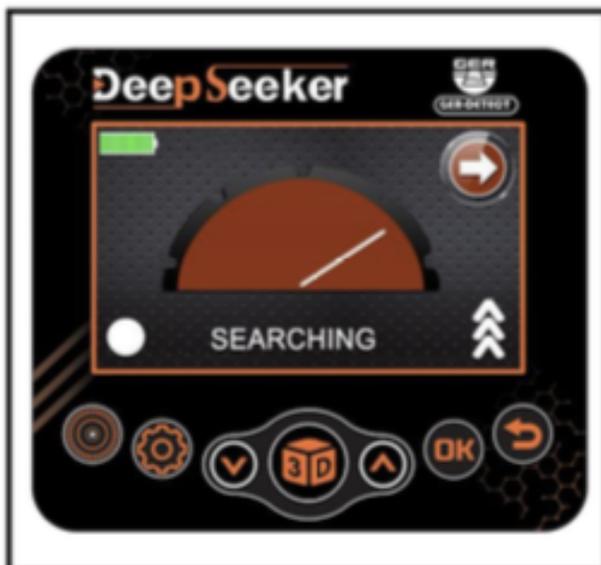
La pantalla de búsqueda aparecerá
El dispositivo comenzará a enviar una señal al suelo para comenzar a detectar.
Y cuando el dispositivo encuentra un objetivo, el indicador comenzará a moverse para guiarle hacia el objetivo.

Antes de comenzar la búsqueda debería fortalecer el largo de la antena receptora.



1. Sostenga el dispositivo como se muestra en la imagen
2. Cuando el dispositivo detecte un objetivo, el indicador comenzará a moverse a la izquierda o a la derecha con un sonido que irá incrementando
3. Si el objetivo existe a su lado derecho, por ejemplo, el indicador se moverá hacia el lado derecho, y cuando sucede tendrá que parar y marcar el suelo, y tendrá que hacer este mismo método para las cuatro direcciones.

De Norte a Sur
De Sur a Norte
De Este a Oeste
De Oeste a Este



El sistema de búsqueda iónica



Sensor Iónico

Los componentes del sistema de búsqueda iónica

El sistema se especializa en cubrir grandes áreas y encontrar el objetivo con un margen de error de 1 metro cuadrado a profundidades de 40 metros bajo la superficie del suelo y un rango frontal de hasta 400 metros verticales.

Condiciones de uso del sistema de búsqueda iónica

Este sistema funciona sólo con metales preciosos subterráneos que hayan estado enterrados por mucho tiempo, porque este sistema puede detectar campos iónicos que se forman alrededor de los metales enterrados después de haber pasado algunos años.

Conexión de las partes del sistema de largo alcance



Paso 1 Conecte el Mango del dispositivo



Paso 2 Conecte el Sensor Iónico



Paso 3 Incrementa el largo del sensor de la antena



Paso 4 Conecte la batería y prenda el dispositivo presionando el botón de prendido/apagado

Pasos para la operación del sistema iónico



Seleccione el idioma (por ejemplo, Inglés)



Seleccione el sistema de búsqueda (por ejemplo, sistema iónico)



Seleccione el tipo de suelo de acuerdo al suelo donde estará operando



Seleccione la dirección sur al sostener el dispositivo de forma recta (90 grados).

Después de ubicar los 4 lados, comienza a trabajar al apuntar a la dirección Sur.

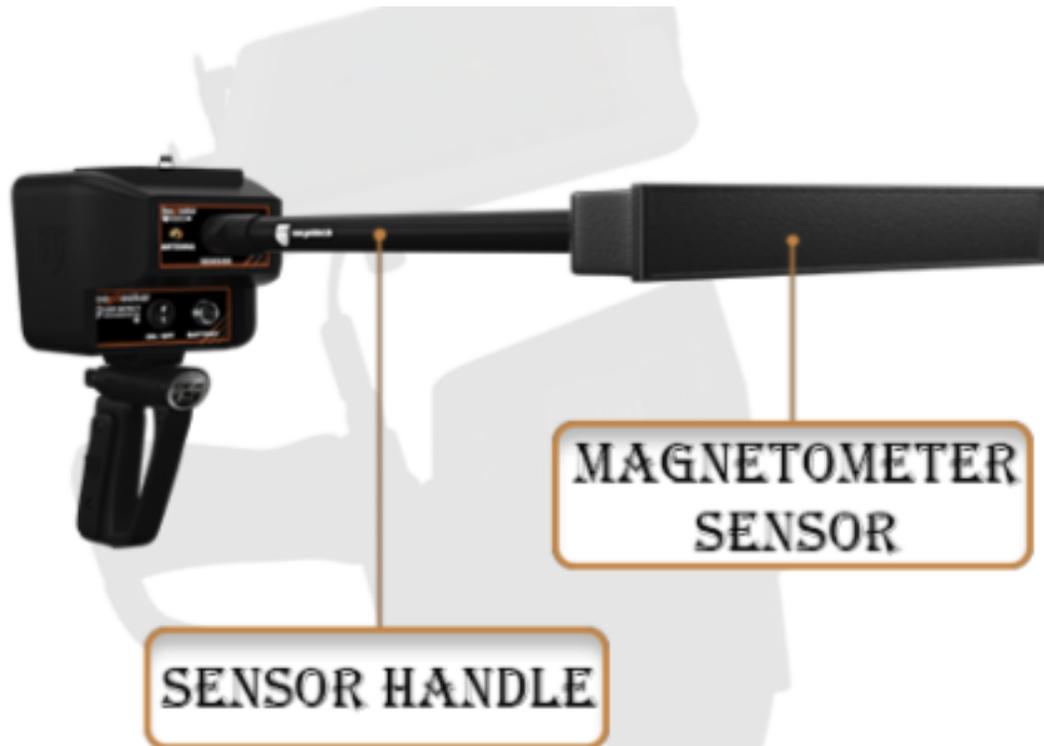
Aparecerá la pantalla de búsqueda, comience la calibración sosteniendo el dispositivo hacia el suelo y presione el botón de calibración sobre la esquina de la pantalla o en los botones clave que sostendrán el símbolo de juntura por unos segundos.





1. Sostenga el dispositivo como se muestra en la imagen
2. Comience a buscar moviendo el dispositivo de izquierda a derecha
Entre 180 grados
3. Cuando encuentre un objetivo dentro de sus 180 grados de la búsqueda, el indicador comenzará a prenderse, entonces tendrá que bajarle la velocidad para que la búsqueda encuentre el punto exacto del camino a tomar para llegar al objetivo.
4. Al momento de determinar el camino comience a moverse hacia este objetivo. Y ahora apunte hacia arriba y hacia abajo hasta que encuentre el objetivo.

Sistema de búsqueda magnetómetro



Sensor del magnetómetro
Mango del sensor

Los Componentes del sistema de búsqueda del magnetómetro

El sistema se especializa en cubrir bajo el sensor directamente y encontrar el objetivo con un margen de error de 1 metro cuadrado, hasta profundidades de 40 metros debajo de la superficie del suelo.

Condiciones de uso del sistema de búsqueda iónica:

Este sistema funciona en cuevas subterráneas y metales enterrados por mucho tiempo porque este sistema puede detectar campos magnéticos que se encuentran alrededor de metales preciosos después de estar mucho tiempo bajo tierra, algunos años por lo menos.

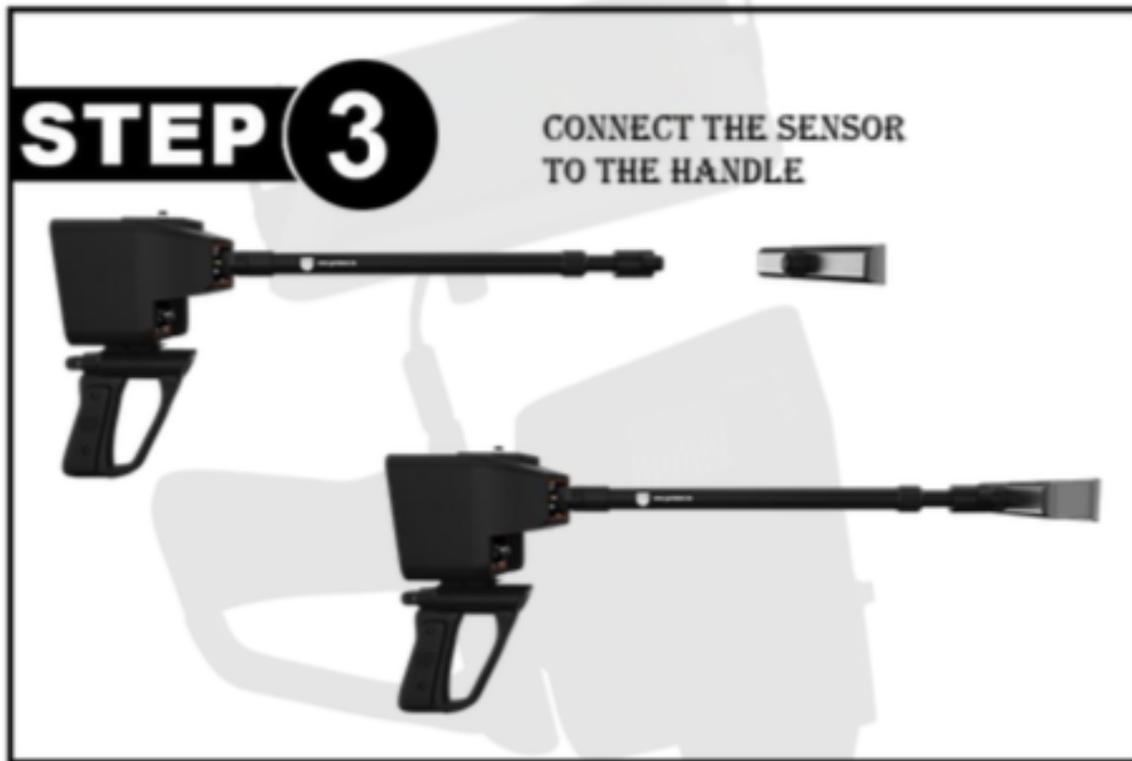
Conexión de las partes del sistema magnetómetro



Paso 1 Conecte el mango del dispositivo

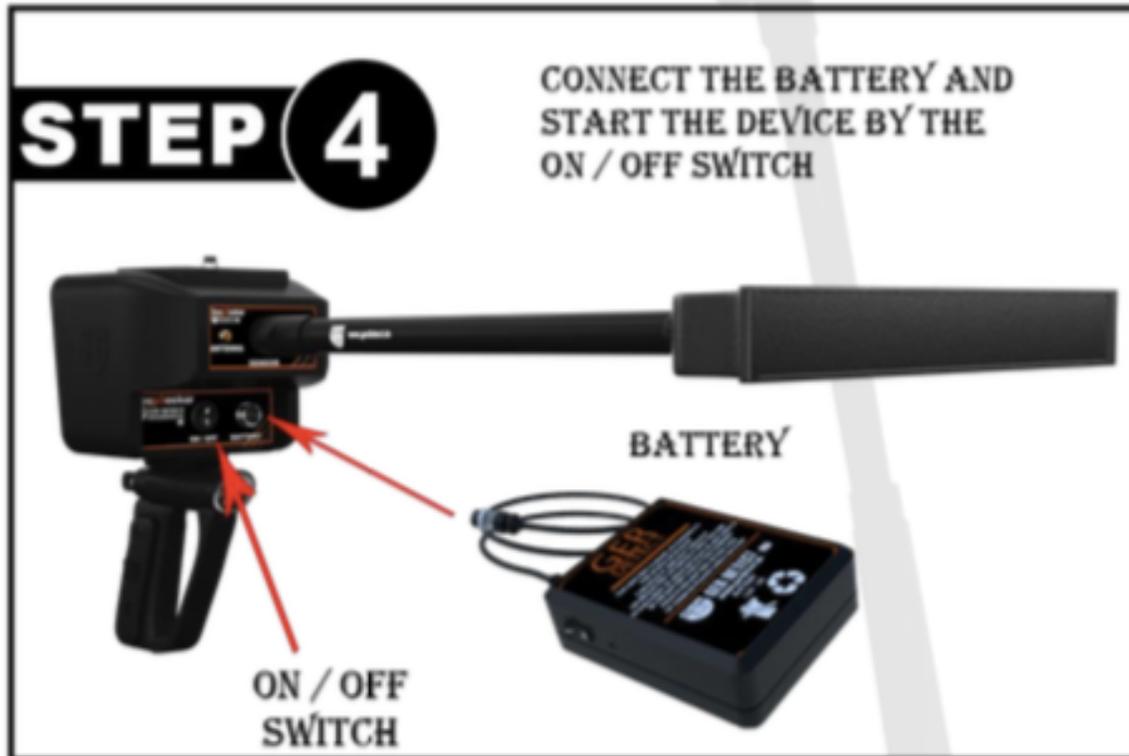


Paso 2 Conecte el mango del sensor magnético



Paso 3 Conecte el sensor al mango

POWER



Paso 4 Conecte la batería y prenda el dispositivo usando el interruptor de prendido/apagado

Pasos para la operación del sistema magnetómetro



Seleccione el idioma (por ejemplo, Inglés)



Seleccione el sistema de búsqueda (por ejemplo, sistema magnetómetro)

DETECTOR
POWER



Seleccione el tipo de suelo de acuerdo al suelo donde estará operando



Seleccione la dirección sur al sostener el dispositivo de forma recta (90 grados).
Después de ubicar los 4 lados, comienza a trabajar al apuntar a la dirección Sur.

Aparecerá la pantalla de búsqueda, comience la calibración sosteniendo el dispositivo hacia el suelo y presione el botón de calibración sobre la esquina de la pantalla o en los botones clave que sostendrán el símbolo de juntura por unos segundos.





Cuando el dispositivo encuentra una cavidad

Cuando el dispositivo encuentra un metal

1. Sostenga el dispositivo como se muestra en la imagen
2. Comience a buscar moviendo el dispositivo de izquierda a derecha Entre 180 grados
3. Cuando encuentre un objetivo dentro de sus 180 grados de la búsqueda, el indicador comenzará a prenderse, entonces tendrá que bajarle la velocidad para que la búsqueda encuentre el punto exacto del camino a tomar para llegar al objetivo.
4. Cuando determine el punto del objetivo debería explorar hacia esa dirección para ajustarse al objetivo

El sistema de imagen en 3D



Tablet
Base para tablet
Sensor 3D
Base sensor

Los Componentes del Sistema de Imagen en 3D

Este sistema se especializa en cubrir bajo el sensor directamente para encontrar el objetivo dentro de su ubicación exacta y da forma y mide de las profundidades hasta 40 metros debajo de la superficie del suelo

Condiciones de uso del sistema de búsqueda iónica

Este sistema funciona en cuevas subterráneas y metales enterrados por mucho tiempo porque este sistema puede detectar campos magnéticos que se forman alrededor de los metales enterrados que han pasado muchos años bajo tierra.

Conexión de las partes del sistema de imagen en 3D



Paso 1 Conectar el mango del dispositivo



Paso 2 Conectar el mango del sensor 3D al dispositivo



Paso 3 Conectar el sensor 3D al mango del sensor



Paso 4 Instalar la base de la tablet sobre el mango del dispositivo



Paso 5 Instalar la tablet sobre la base para la tablet

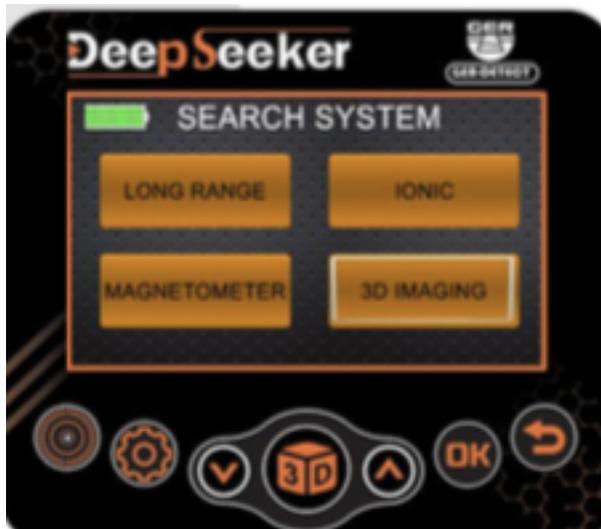


Pasos para la operación del sistema de imagen en 3D



Seleccione el idioma (por ejemplo, Inglés)

DETECTOR
POWER



Seleccione el sistema de búsqueda (por ejemplo, sistema de imagen en 3D)



Aparecerá la pantalla de búsqueda, podrá comenzar a tomar fotos y verlo en la pantalla de la tablet y podrá capturar las fotos presionando el botón de 3D o sobre el ícono de 3D en la esquina de la pantalla.

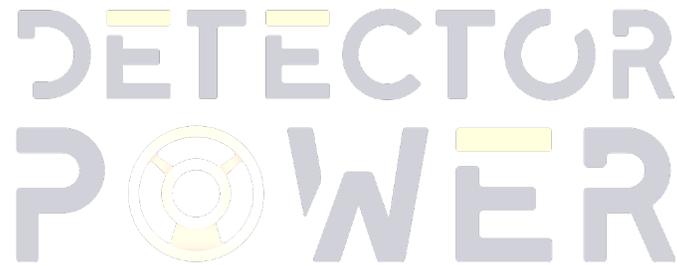
Pasos para la comunicación y búsqueda del sistema de imagen en 3D

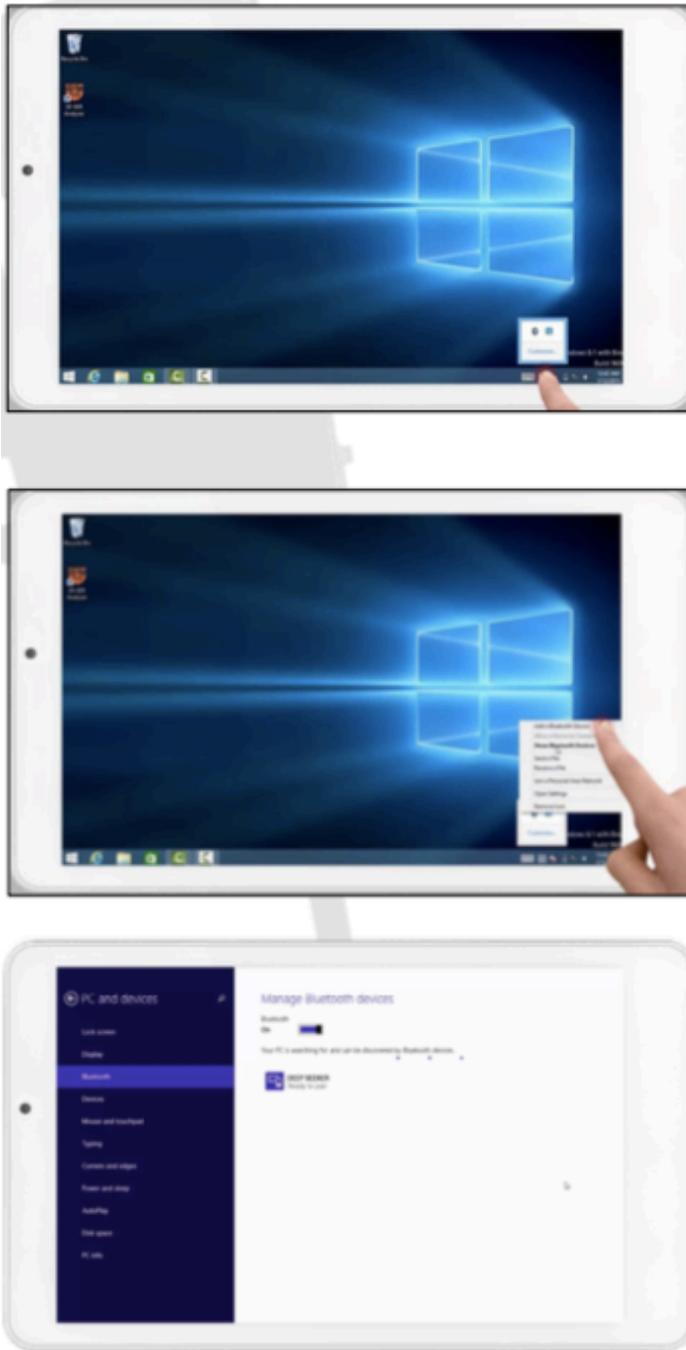


El dispositivo se comunica con el programa en la tablet a través de Bluetooth

Nota:

1. El programa de 3D sólo funciona en tablets Windows 8.1
2. Las tablets que vienen con el dispositivo está activa y lista para operar
3. La tablet no viene dentro de la garantía
4. La contraseña de la conexión de Bluetooth es (1000) estándar
5. Si la tablet muestra una imagen el dispositivo habrá sido conectado, esto quiere decir que está listo para operar, pero en algunas ocasiones podría no conectarse.
6. Para ajustar la conexión, revise los comportamientos y si hay puertos salientes y entrantes eso quiere decir que está conectado y funcionando a la perfección.



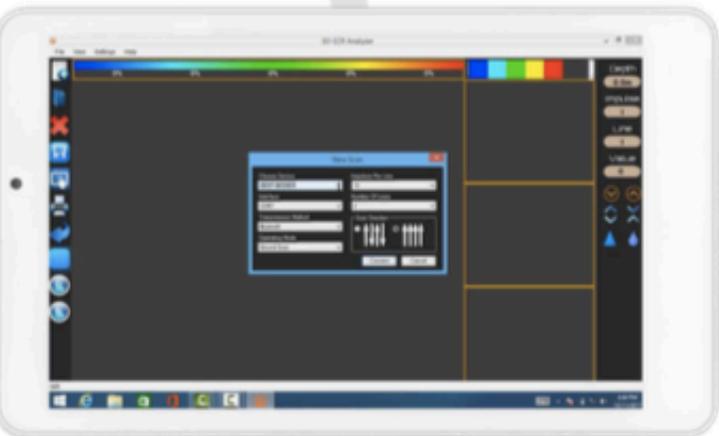
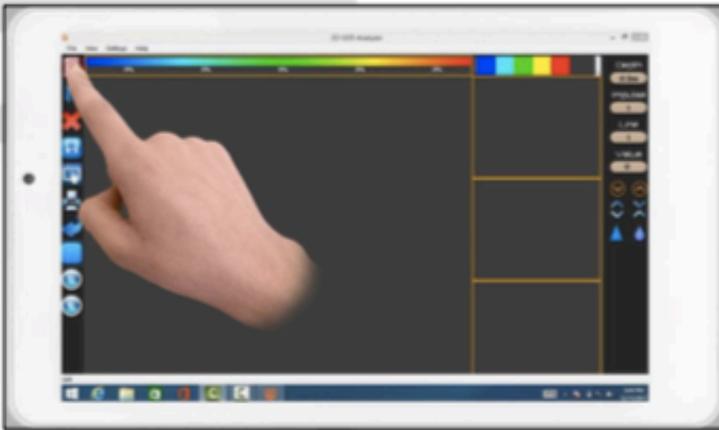
TOR
ER

1. Prenda la tablet
2. Establezca una conexión entre la unidad principal y la tablet al dar clic en el icono de Bluetooth ubicado en la barra de herramientas de la derecha.
3. Seleccione agregar dispositivo Bluetooth
4. Este buscará todos los dispositivos con bluetooth cerca de su tablet.
5. El bluetooth del Deep Seeker aparecerá.
- 6 de clic sobre este y presione "emparejar"

TOR
ER

7. aparecerá una ventana donde tendrá que ingresar la contraseña "1000"
8. Presione el botón de SIGUIENTE para completar la operación de emparejamiento entre la tablet y la unidad principal.
9. De clic en el icono de bluetooth de nuevo y elija "Abrir opciones"
10. La ventana para configurar el bluetooth aparecerá
11. Elija "Puertos Com" para ver el número de puertos salientes que serán utilizados más adelante en el programa de análisis.

NOTA: Recuerde el puerto com saliente (por ejemplo – COM3)

TOR
ER

12. Cierre la ventana y active el analizador 3D GER

13. Después de abrir el programa de clic en "Nuevo escaneo", aparecerá una ventana para ajustar las opciones de la imagen, siendo estas las opciones:

Elegir dispositivo: seleccione el nombre del dispositivo.

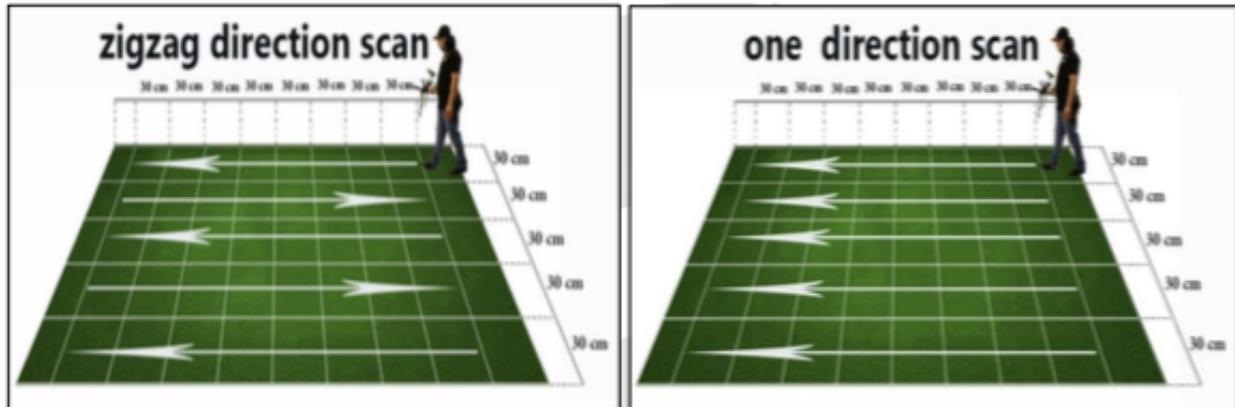
Interfaz: ingresar el número del puerto de salida obtenido de las opciones de bluetooth.

Método de transmisión. Bluetooth.

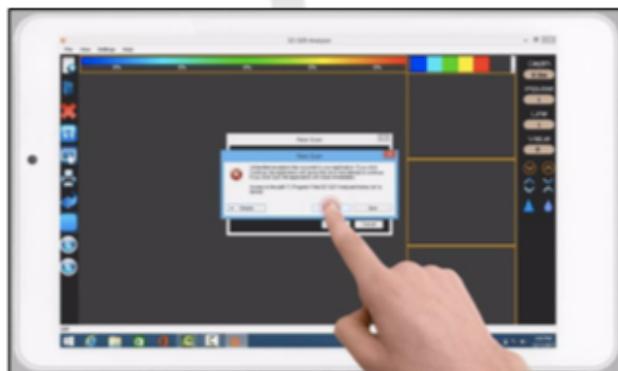
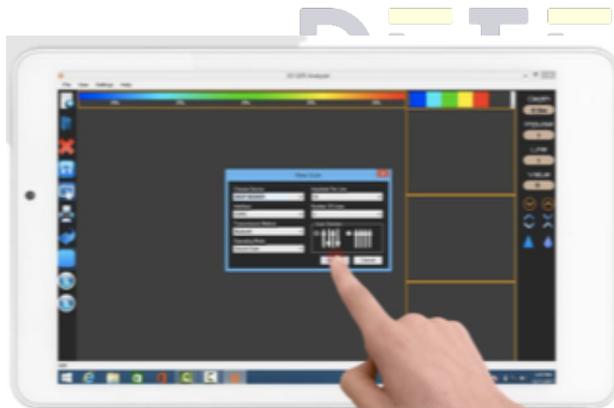
Impulsos por línea: está diseñado para determinar el número de imágenes dentro de una sola línea.

Número de líneas: para determinar el número de líneas a buscar.

Dirección del escaneo: es para seleccionar el método de escaneo durante la imagen.



Existen dos métodos para escanear, sea escanear en una dirección o en dos, de ida y vuelta.



14. De clic en "Conectar" para completar el proceso de conexión.

15. Aparecerá un mensaje de advertencia, presione "continuar".

Después de que se haya terminado el proceso de escaneo, tendrá una imagen tridimensional que estará compuesta de cuadrillas reflejando el número de pasos y líneas que han sido escaneadas.

Ejemplo: tenemos una cuadrilla de líneas consistiendo en tres columnas y diez pasos por columna, queriendo decir tres líneas escaneadas, y cada línea consiste en diez imágenes capturadas.

Por ejemplo, en la imagen anterior, la cavidad representa un 60%, la tierra representa un 0%, los minerales representan un 20%, las rocas 0%, y las sales minerales 20%.

Descripción de colores

Esta foto está dividida en cinco colores distintos:

Rojo: representa todo tipo de metales.

Verde: representa la tierra

Amarillo: representa la roca y todos los sólidos y minerales de baja frecuencia.

Luz claro: el color de las rocas que rodean las cavidades que están alrededor.

Azul: representa la cavidad.

NO Explicación: Para información detallada de un punto específico dentro de cualquier cuadro

1. Comience un nuevo escaneo y desconecte después de terminar de escanear
2. Abra el archivo de su tableta que ya existe en su tablet
3. Cancele el escaneo o borre la foto
4. Guarde la foto como archivo GER para abrirla de nuevo en otro momento
5. Guarde como una foto sin opción a ser cambiada
6. Imprima el reporte que te permita ver en donde se encuentran los metales y otros elementos
7. Para regresar la foto a como estaba antes de empezar a analizarla
8. para esconder y mostrar la cuadrilla que representa el número de fotos
9. Aumentar para ver una imagen más grande.
10. Minimizar para ver una imagen más pequeña.
11. Una herramienta que utiliza en caso de que no quede claro el objetivo y ver la forma correcta (-)
12. Una herramienta que utiliza en caso de que no quede claro el objetivo y ver la forma correcta (+)
13. Para aumentar el tamaño del objetivo
14. Para reducir el tamaño del objetivo
15. Mover entre los cuadros de la cuadrilla para encontrar el área de la que quiera saber la profundidad
17. El valor que será distinto entre metales, cavidad y suelo

- 18. Cuando encuentra el objetivo, podrá saber en qué línea se encuentra su objetivo exactamente
- 19. Cuando encuentra el objetivo, podrá saber en qué línea se encuentra su objetivo exactamente
- 20. Profundidad cuando puede ver la profundidad exacta del objetivo
- 22. Otra forma de ver el objetivo desde abajo
- 23. Otra forma de ver el objetivo desde un lado
- 24 Otra forma de ver el objetivo desde un ángulo

Las partes y accesorios del dispositivo

Caja de Seguridad

Unidad Principal

Sensor 3D y Magnetómetro

Mango de la Unidad principal

Base del sensor

Batería

Tablet PC

Base de la tablet

Sensor despachador

Receptor de señal

Antenas de largo alcance

Cargador

