

Manual - de Usuario Español

T Gold And Metal Detector **TITAN GER 1000**

Detector de Oro y Metal



INDUSTRIA ALEMANA
GERMAN INDUSTRY
WWW.GERDETECT.COM

TITAN GER - 1000

5 Sistemas en 1 Dispositivo

SISTEMA DE
INDUCCIÓN DE PULSO



SISTEMA
MAGNOMÉTRICO



SISTEMA DE LARGO
ALCANCE



SISTEMA IÓNICO DE
BÚSQUEDA



SISTEMA DE
IMÁGENES 3D





Advertencia crítica

...

Por favor, asegúrese de que se tomen todas las precauciones contra riesgos

No use su dispositivo mientras esté lloviendo o en pisos extremadamente mojados

Encienda su dispositivo una vez que se haya asegurado que todas las partes están en su lugar

Asegúrese que la batería de su dispositivo esté completamente cargada antes de la búsqueda

Si la batería comienza a emitir un sonido "pip", cierre el dispositivo y recargue la batería

No inicie el sistema de inducción de pulso sin conectar el cable de la bobina al dispositivo. De lo contrario, el dispositivo se detendrá en el medio de la apertura

Es recomendable leer el manual de usuario antes de comenzar a trabajar en el dispositivo para comprender todo y para evitar equivocaciones durante la búsqueda.

Luego de que el dispositivo encienda, emita un sonido y se apague automáticamente, ponga a cargar la batería y no trate de encender el dispositivo sin cargarla.



Resumen

- Gracias por elegir TITAN GER - 1000
- Este producto le permite detectar la presencia subterránea de oro y tesoros.
- TITAN GER – 1000 está diseñado para alcanzar 45 metros bajo tierra y tiene un rango frontal de 2500m.
- Además, tiene 5 sistemas para detectar el objetivo e identificar su tipo y a qué profundidad se encuentra.

Tenga cuidado con las fuente de alta tensión, y no utilice otro cargador que no sea el cargador original que viene con el dispositivo

La unidad principal del dispositivo está en garantía contra toda falla electrónica durante dos (2) años

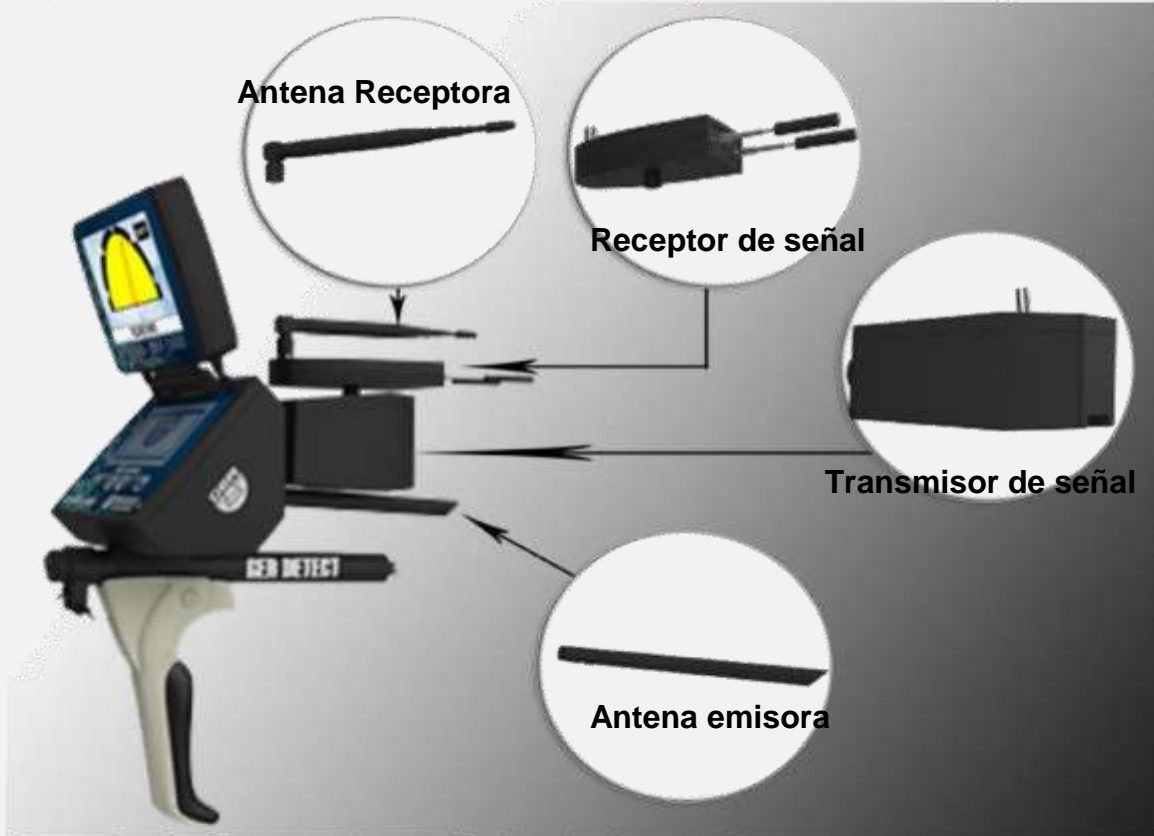
Cualquier daño causado por errores del usuario (dejar abierta la unidad principal, golpes, daños, etc.) no están incluidos en la garantía.

La batería y la antena tampoco están incluidos en la garantía.

Debe seguir las instrucciones de este manual de usuario estrictamente para minimizar las fallas y utilizar correctamente su dispositivo

1

SISTEMA DE LARGO ALCANCE



Este sistema se especializa en cubrir áreas extensas y localizar el objetivo dentro de un metro cuadrado. Alcanza profundidades de hasta 45 metros por debajo de la superficie del suelo y tiene un rango frontal de hasta 2.500 metros.

Partes del sistema de largo alcance

Conecte la antena emisora



Conecte el
transmisor de señal



Conecte el receptor
de señal



Conecte la antena
receptora



- Conecte la batería al dispositivo
- Abra la pantalla del dispositivo e inicie el dispositivo mediante el interruptor **ON / OFF**



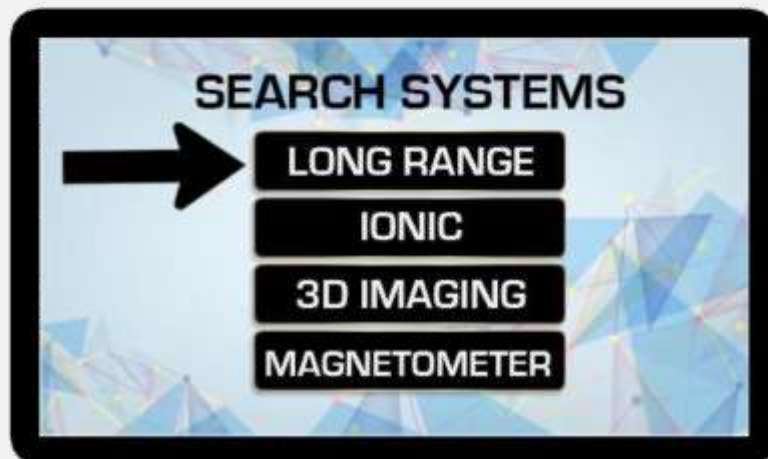
HAGA CLICK EN LA PANTALLA DEL DISPOSITIVO PARA VER EL LISTADO DE IDIOMAS

EL DISPOSITIVO OPERA EN CUATRO IDIOMAS:

ALEMÁS – INGLÉS – FRANCÉS – ARABE



Luego de seleccionar el idioma en el que desea trabajar (Inglés por ejemplo), el menú de sistemas de búsqueda aparecerá (Seleccione el sistema de búsqueda de largo alcance)



Luego de seleccionar el sistema de largo alcance, aparecerán en pantalla los metales que el sistema puede detectar:

Elija el metal que desea buscar de la lista de metales presionando en el nombre del mismo (POR EJEMPLO: ORO ENTERRADO)

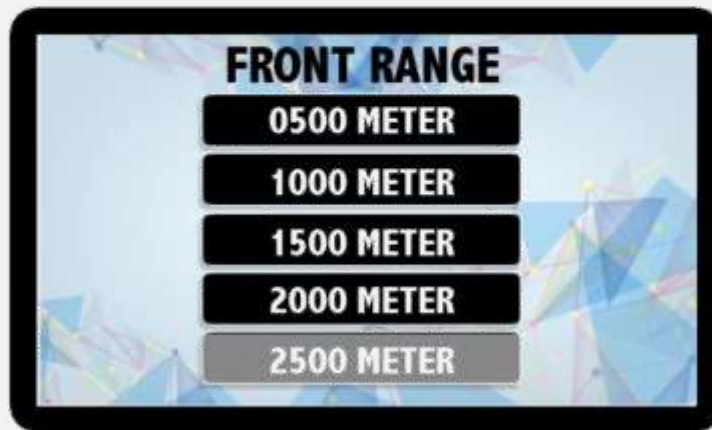


Luego de seleccionar el metal a buscar, aparecerán las opciones del *Rango Frontal*

Elija el Rango Frontal de acuerdo al área que desea alcanzar.

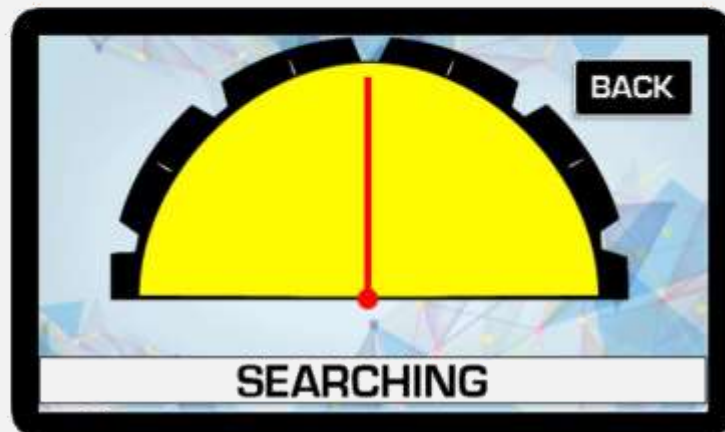
Puede seleccionar entre (0500 M - 1000 M - 1500 M - 2000 M - 2500 M)

Elija 2500 M por ejemplo.



Luego de seleccionar el Rango Frontal, aparecerá la pantalla de búsqueda, que contiene un indicador que lo guiará directamente a su objetivo. Asegúrese que la antena apunte hacia adelante.

Ajuste la antena con el indicador de la pantalla para recibir una señal precisa.



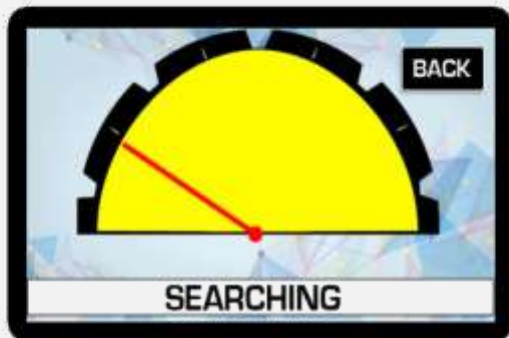
(BUSCANDO)

Incremente la longitud de la antena receptora de señal para permitir que el dispositivo pueda detectar el objetivo incluso a **2500 metros**.

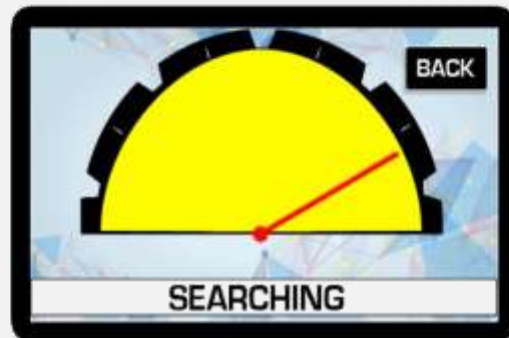


Comience la búsqueda sosteniendo el dispositivo de la siguiente manera:

Si el objetivo se encuentra a su derecha, el indicador apuntará hacia la derecha y lo mismo hacia la izquierda como se muestra a continuación:

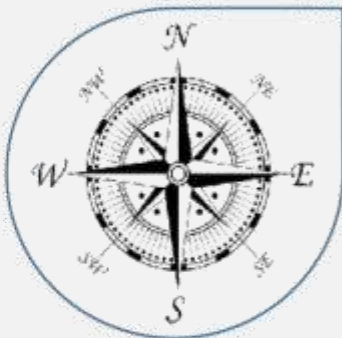


(BUSCANDO)



(BUSCANDO)

Luego de detectar su objetivo, confírmelo en las cuatro direcciones



NORTE A SUR

SUR A NORTE

ESTE A OESTE

OESTE A ESTE

Para determinar la profundidad del objetivo descubierto, párese sobre el objetivo y gire **45 grados**.

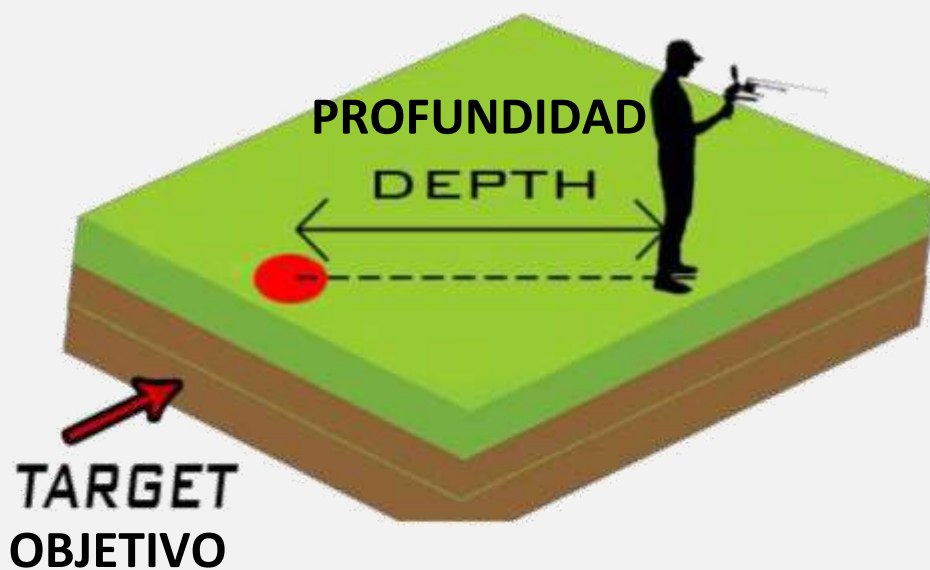
Camine en línea recta hasta que la antena rote hacia atrás



Mida la distancia entre el lugar donde la antena rotó y el lugar del objetivo.

La distancia entre lugar donde la antena rotó y el lugar del objetivo es igual a la profundidad de su objetivo.

Por **ejemplo**, si la distancia es **10 m**, la profundidad del objetivo es **10**.



2

El sistema iónico de búsqueda



Este sistema se especializa en cubrir áreas extensas y localizar el objetivo dentro de **1** metro cuadrado y profundidades de hasta **45** metros por debajo de la superficie del suelo y tiene un Rango Frontal de hasta **2500** metros verticales.

Componente de conexión

Conecte la antena emisora



Conecte el Sensor
Iónico



- Conecte la batería al dispositivo
- Abra la pantalla del dispositivo e inicie el dispositivo mediante el interruptor **ON / OFF**

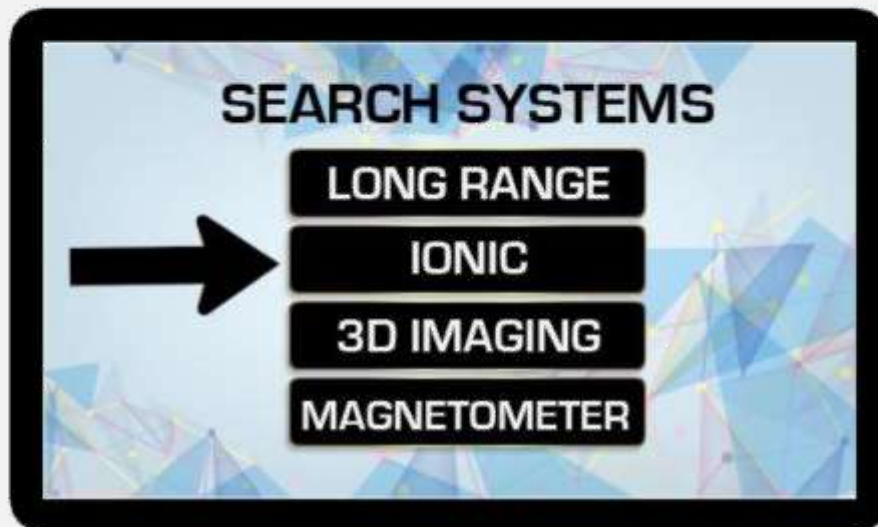


Haga Click en la pantalla del dispositivo para ver el listado de idiomas

El dispositivo opera en cuatro idiomas: **ALEMÁS – INGLÉS – FRANCÉS – ARABE**



Luego de seleccionar el idioma en el que desea trabajar (**Inglés por ejemplo**), el menú de sistemas de búsqueda aparecerá (**Selecciona el sistema iónico de búsqueda**)



Luego de seleccionar el sistema iónico, aparecerá la pantalla de búsqueda.

Apunte el dispositivo al suelo. Si el dispositivo comienza a emitir un sonido, deberá calibrarlo.

Para calibrarlo, presione el **botón de calibración** como se muestra a continuación



Cuando finalice la calibración, comience la búsqueda moviendo el dispositivo **180 grados** hacia la derecha e izquierda.

Cuando el dispositivo detecte un objetivo, comenzará a emitir un sonido.

Además, el indicador comenzará a moverse para alertarlo del objetivo descubierto.

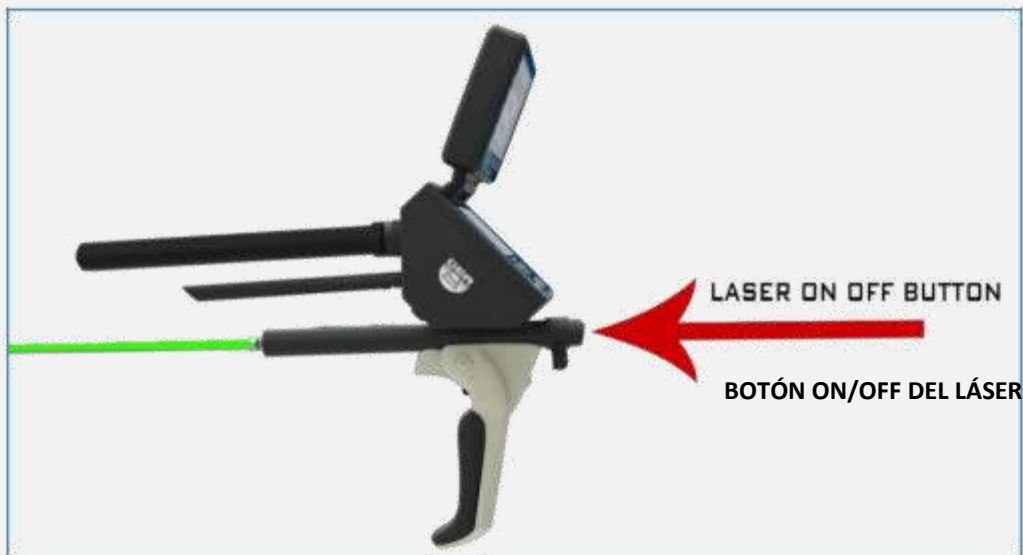
El sonido comenzará a acelerarse a medida que se acerque al objetivo.



USTED PUEDE TAMBIÉN USAR EL SISTEMA IÓNICO DE BÚSQUEDA DURANTE EL MOVIMIENTO DE UN AUTO... DE LA SIGUIENTE MANERA:



En el caso de falta de visión, puede operar el láser para localizar el objetivo mediante el botón ON/OFF del láser



3

Sistema de imágenes 3D



Este sistema se especializa en mostrar el área escaneada en la pantalla de la tablet mediante una fotografía tridimensional y a través del cual se puede especificar el tamaño, la forma y profundidad del objetivo ubicado hasta 45 metros bajo tierra.

Componente de conexión

Conecte la antena emisora

-1-



Conecte el sensor de imágenes 3D

-2-



Instale el soporte de la Tablet al dispositivo

-3-



Fije la tablet al dispositivo mediante el soporte. La misma contiene el programa de análisis para visualizar la fotografía

-4-

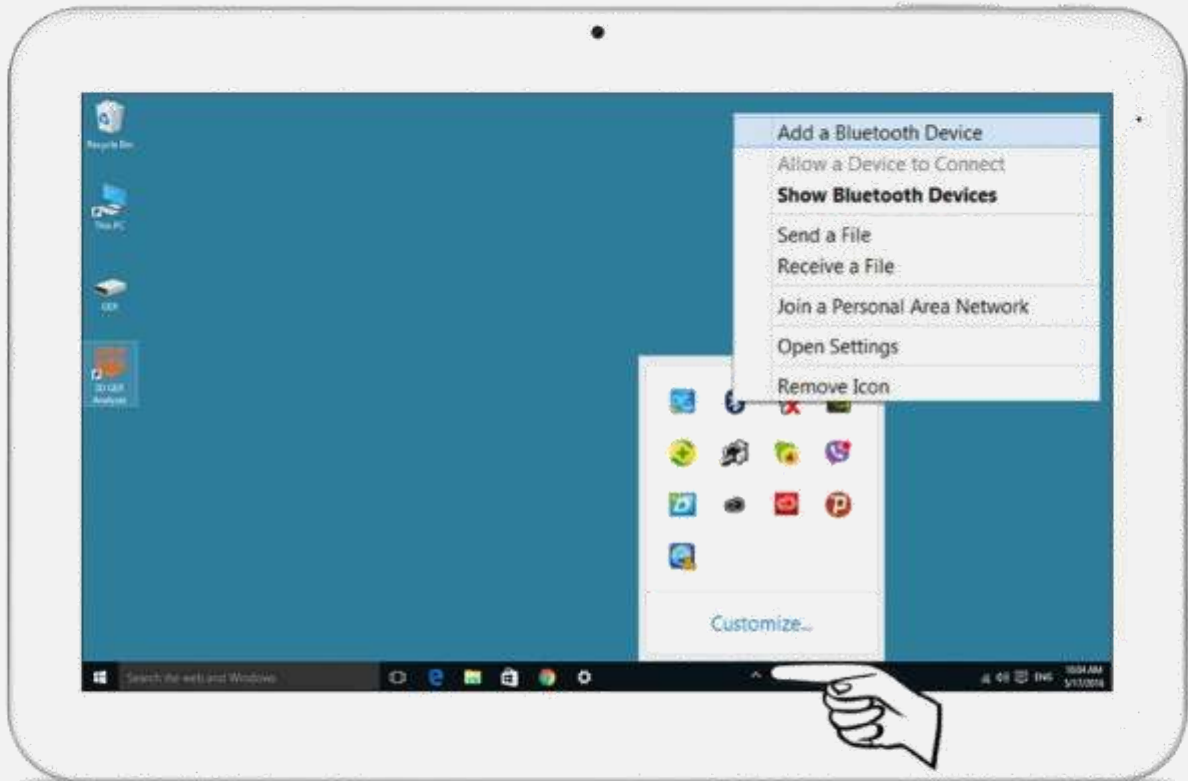


- Retorne a la tablet para establecer una conexión Bluetooth mediante el dispositivo y el programa de análisis.
- Haga Click en la opción *Escritorio*



Aparecerá la pantalla *Escritorio*.

- 1-Toque la flecha para mostrar los iconos escondidos.
- 2- Haga Click en el icono Bluetooth.
- 3- Seleccione *Agregar un dispositivo Bluetooth*.

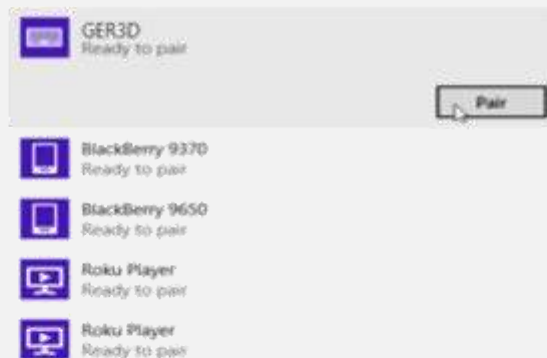


La tablet comenzará la búsqueda de cualquier dispositivo con Bluetooth en el área. Cuando el encuentre al dispositivo, haga click en el botón *Asociar (Pair)*



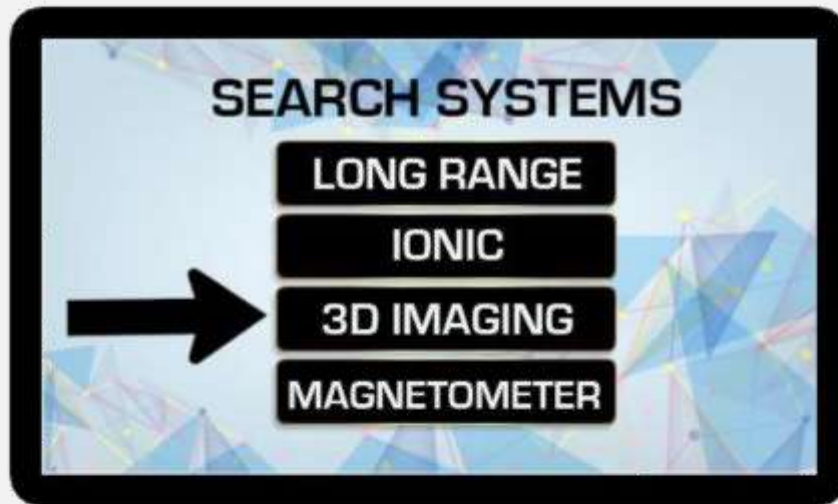
Manage Bluetooth devices

Your PC is searching for and can be discovered by Bluetooth devices.

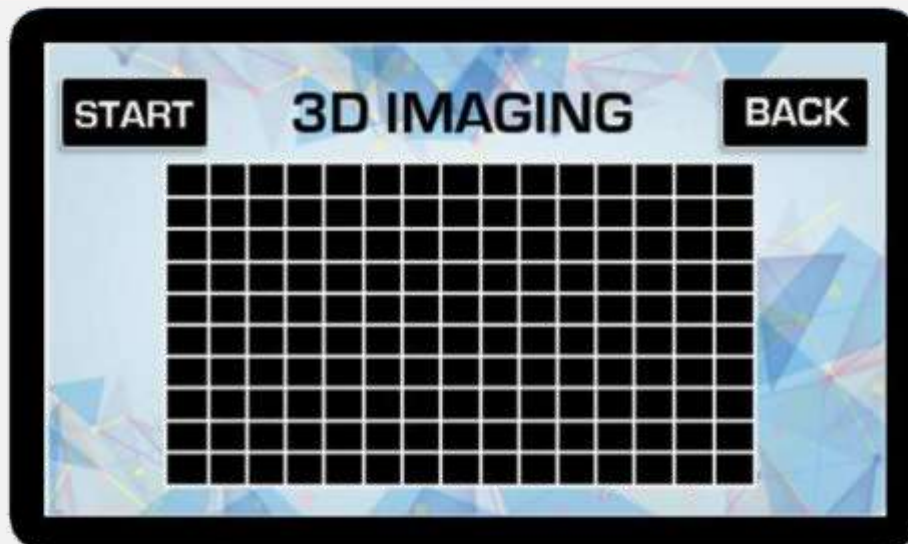


NOTA: La contraseña de Bluetooth es **1000**

Ahora, seleccione el sistema de imágenes 3D en el menú de sistema del dispositivo.



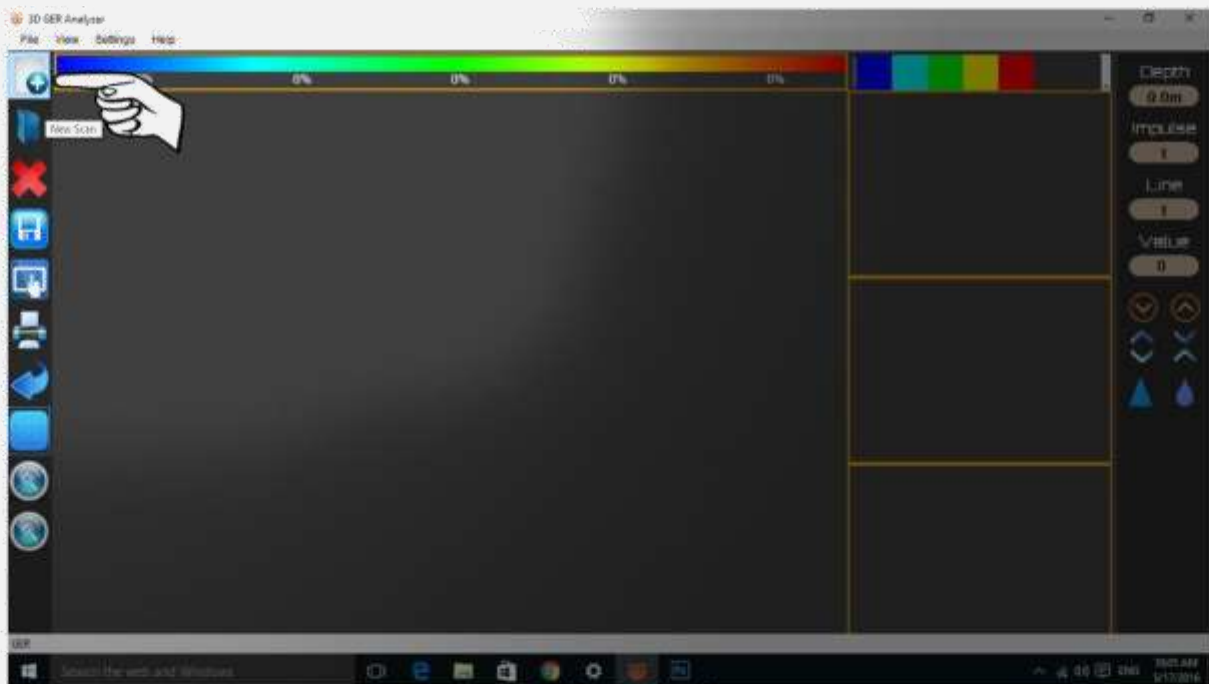
Luego de seleccionar el sistema de *Imágenes 3D*, aparecerá la pantalla de búsqueda



Abra el *Analizador 3D GER* instalado en la tablet



Comience un nuevo proyecto para escanear el suelo haciendo click en *Nuevo Escaneo*



Aparecerá la ventana de *ajustes de conexión* en la pantalla



Ingresa a los ajustes de la siguiente manera:

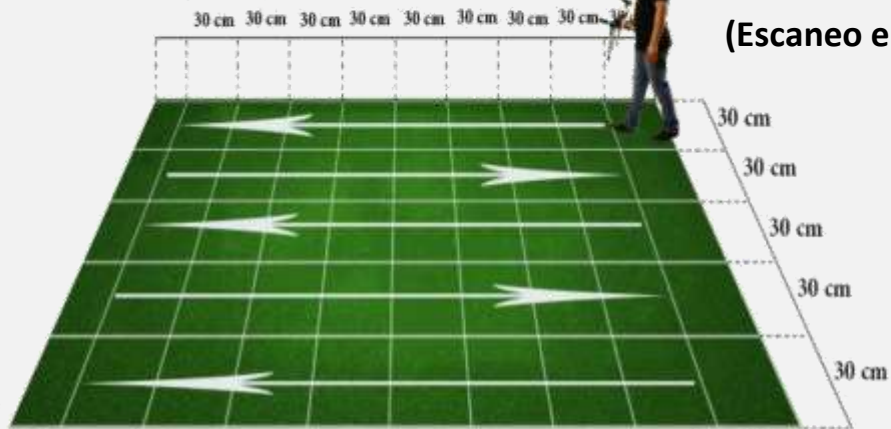
- 1- DISPOSITIVO ELEGIDO: **TITAN GER**
- 2- INTERFAZ: ABRA LOS AJUSTES DE BLUETOOTH E INTRODUZCA EL NÚMERO DE PUERTO *COM* (SALIDA). POR EJEMPLO: **COM 17**



- 3- MÉTODO DE TRANSMISIÓN: **BLUETOOTH**
- 4- MODO DE OPERACIÓN: **ESCANEO DE SUELO**
- 5- IMPULSOS POR LÍNEA: **10 A 50 (CADA IMPULSO = 30 CM)**
- 6- NÚMERO DE LÍNEAS: **1 A 15 (CADA IMPULSO = 30 CM)**
(Escanee en una dirección)

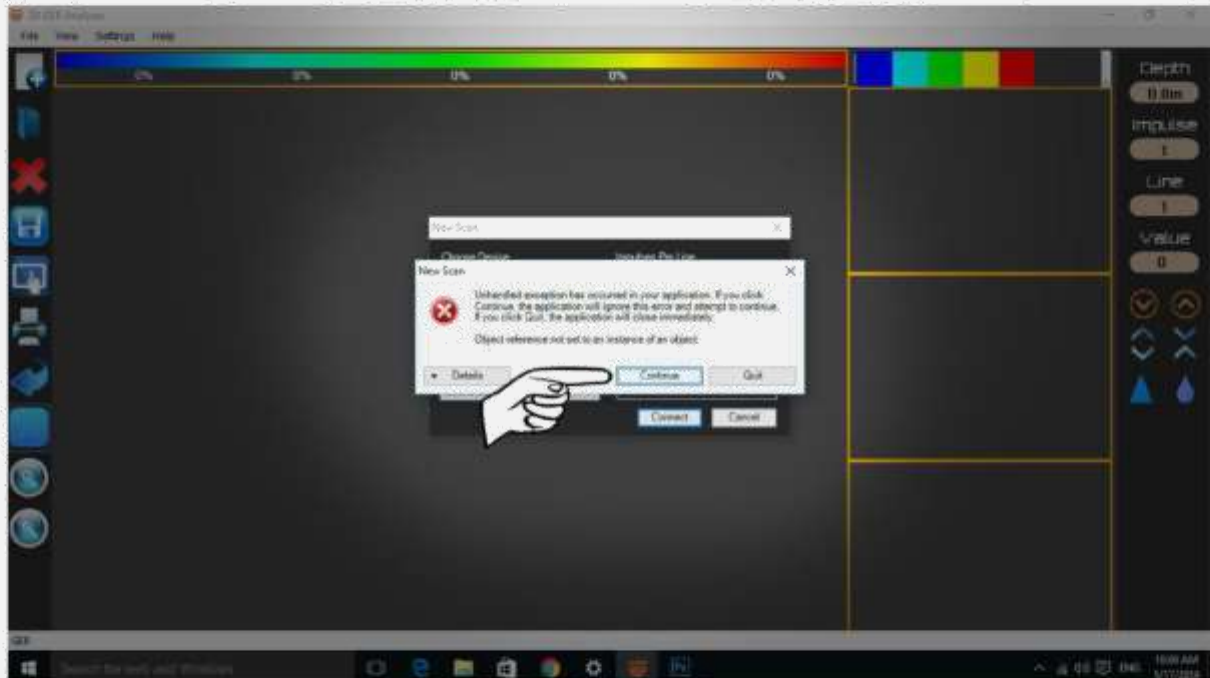


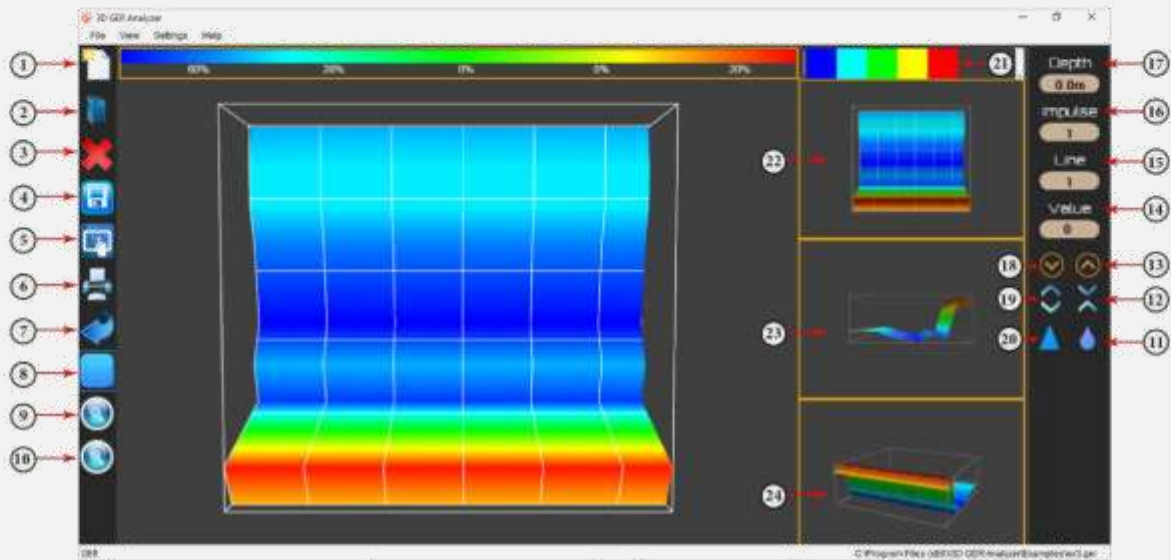
zigzag direction scan



(Escaneo en zigzag)

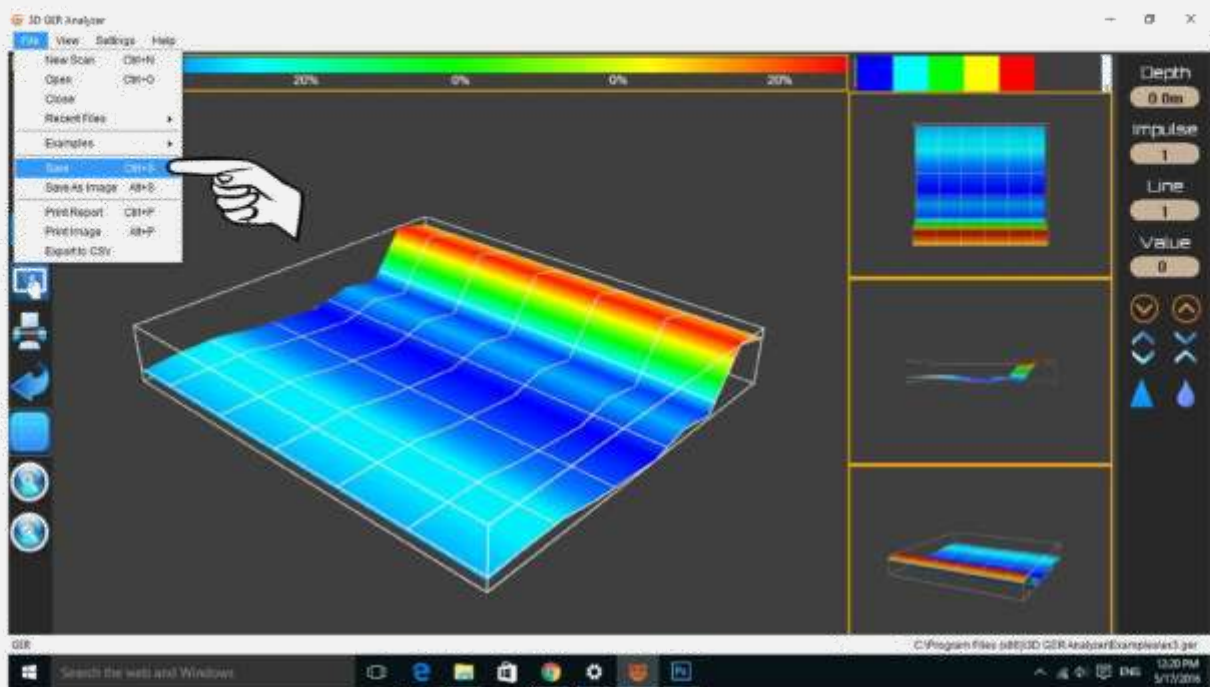
Luego de ingresar los ajustes, haga click en *conectar* y tome el dispositivo. El dispositivo comenzará a tomar fotos de la siguiente manera:





NO	Explicación
1	Nuevo escaneo / Desconectar (cuando el escaneo termina)
2	Abrir archivo: permite abrir un archivo existente en la tablet
3	Cancelar: permite cancelar el escaneo o eliminar la fotografía
4	Guardar fotografía: permite guardar la fotografía como archivo .GER, para poder re-abrirlo en cualquier momento que desee
5	Guardar fotografía sin opción de poder cambiar la forma de la fotografía
6	El reporte impreso permite ver los alrededores del metal y de otros elementos
7	Permite retroceder la fotografía como estaba antes de comenzar el análisis.
8	Permite ocultar y visualizar en la grilla el número de la fotografía escaneada
9	Zoom: permite agrandar la fotografía.

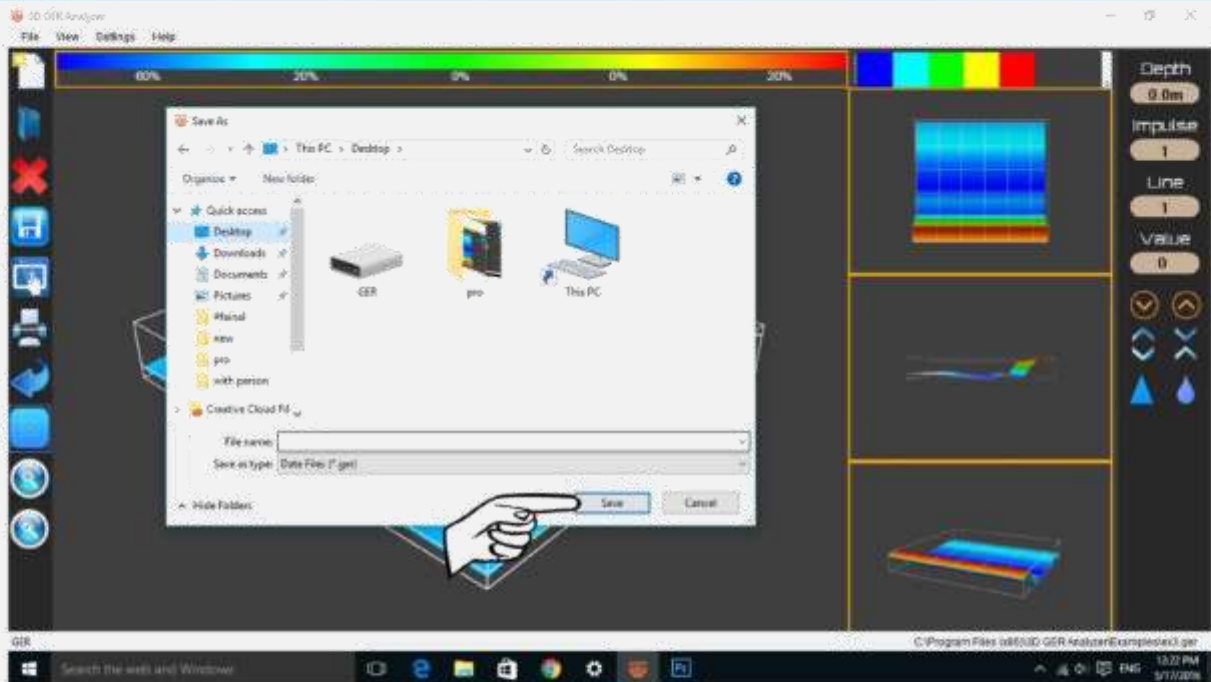
10	Miniatura: para achicar la imagen
11	Herramienta para visualizar la forma correcta del objetivo en caso de que este no sea claro (-)
12	Herramienta para visualizar la forma correcta del objetivo en caso de que este no sea claro(+)
13	Para agrandar la imagen
14	Para achicar la imagen
15	Desplazarse entre las celdas de la grilla para determinar la profundidad del área a explorar
16	Desplazarse entre las celdas de la grilla para determinar la profundidad del área a explorar
17	Dato variable entre metales, cavidad y suelo
18	Al apuntar el objetivo podrá saber en qué línea exacta esta el objetivo
19	Al apuntar el objetivo podrá saber en qué línea exacta esta el objetivo
20	Profundidad: Para ver la profundidad exacta del objetivo
21	Esta opción permite visualizar el objetivo en 2D & 3D . Se puede ocultar el suelo, por ejemplo, o los metales y dejar la cavidad
22	Otra forma de visualizar el objetivo desde abajo
23	Otra forma de visualizar el objetivo de los lados
24	Otra forma de visualizar el objetivo desde otro ángulo



Luego de terminar el escaneo, puede guardarlo en su tablet como un proyecto, que le permitirá analizarlo nuevamente o como una fotografía.

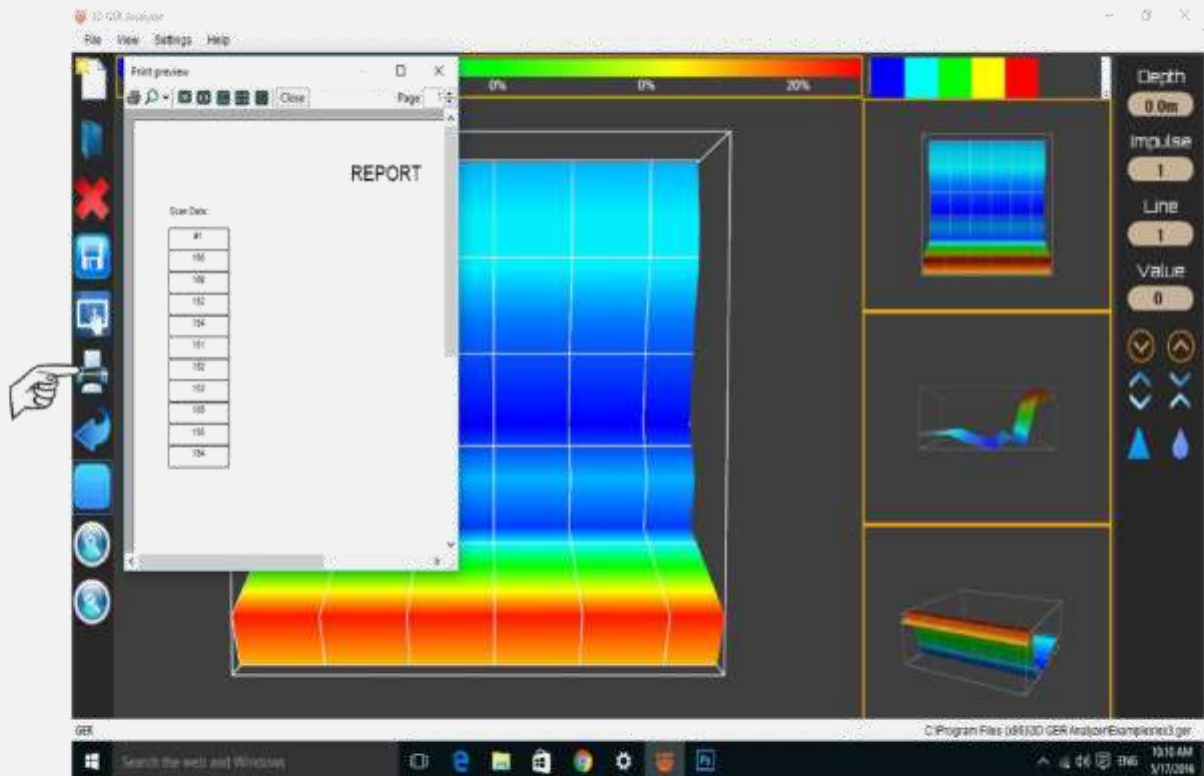
Nota : Aquí está el sistema de color:

Rojo	Metal	Verde	Suelo
Amarillo	Minerales	Azul	Cavidad



Si desea imprimir el informe, presione el icono de la impresora. Aparecerá el informe y usted podrá imprimirlo (el número en el informe representa el valor del suelo – metales – cavidades).

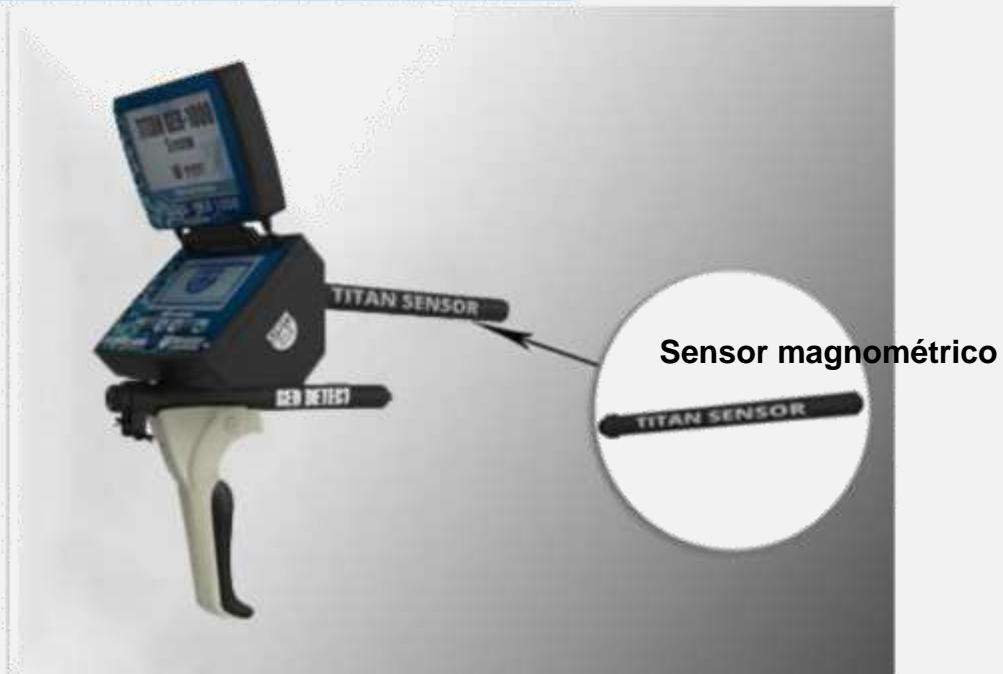
Nota: Si la diferencia entre dos imágenes (dos cuadrados) es grande, significa que es un buen objetivo. Si la diferencia es pequeña, significa que es un objetivo vacío.



The Magnetometer System

1

Sistema magnométrico



Componente de conexión

Conecte el sensor al dispositivo



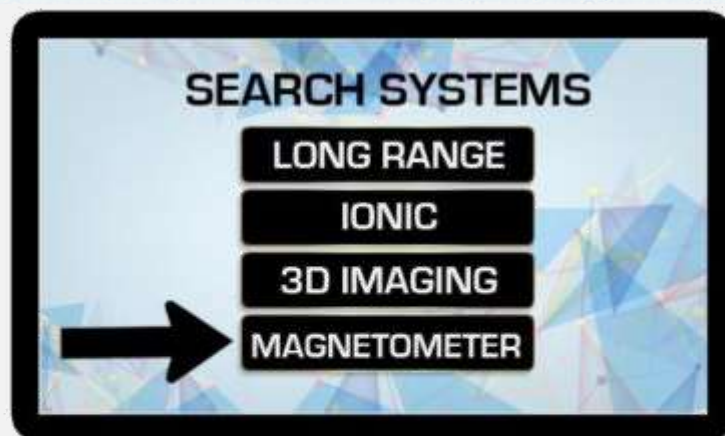
Haga click en la pantalla del dispositivo para ver el listado de idiomas.

El dispositivo trabaja en cuatro idiomas:

ALEMÁS – INGLÉS – FRANCÉS – ARABE



Luego de seleccionar el idioma en el que desea trabajar (**Inglés por ejemplo**), aparecerá el menú de sistemas de búsqueda. Seleccione el sistema de búsqueda **MAGNOMÉTRICO**.



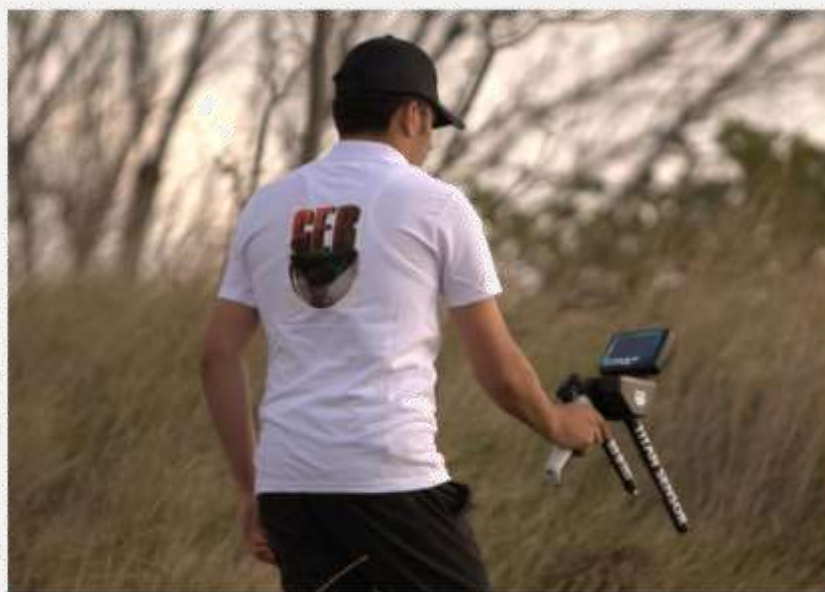
Luego de seleccionar el sistema magnométrico, aparecerá la pantalla de búsqueda.

Apunte el dispositivo hacia el suelo. Si el dispositivo comienza a emitir un sonido, deberá calibrarlo.

Para calibrarlo, presione el **botón de calibración** como se muestra a continuación:

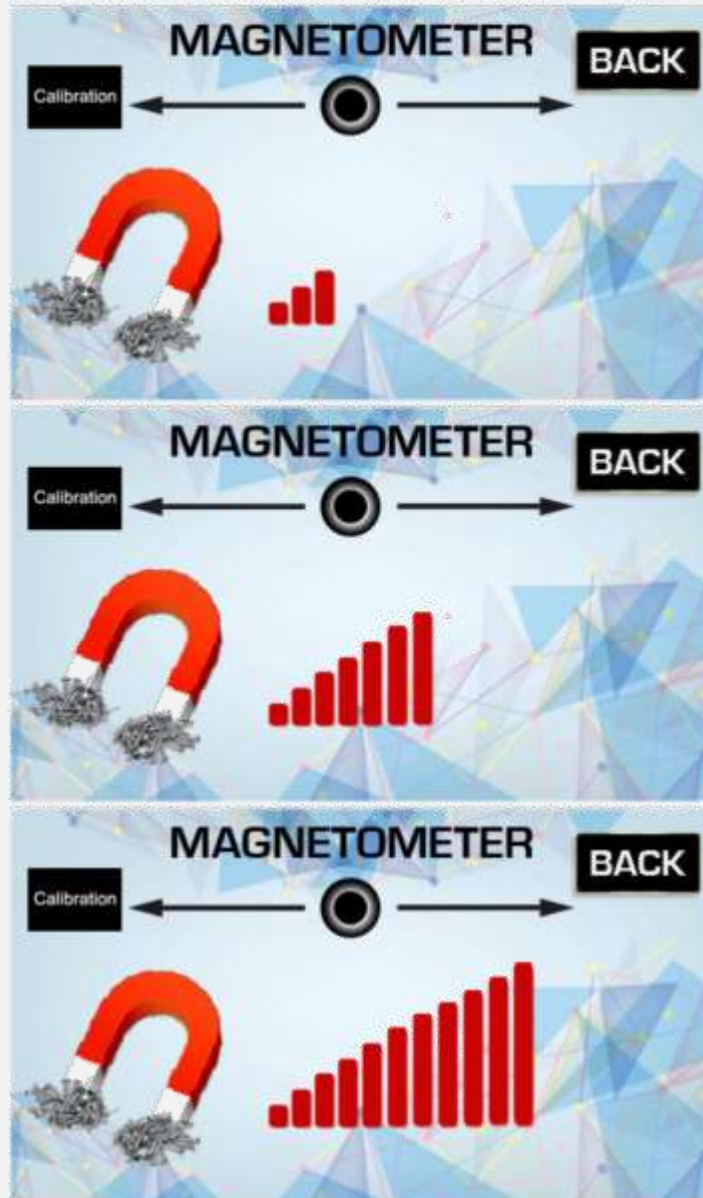


Cuando finalice la calibración, comience la búsqueda moviendo el dispositivo hacia adelante y hacia atrás apuntando al suelo.



Cuando el dispositivo detecte un objetivo, comenzará a emitir un sonido.

Además, el indicador comenzará a moverse para alertarlo del objetivo descubierto.



El sonido comenzará a acelerarse a medida que se acerque al objetivo.

5

Sistema de inducción de pulso

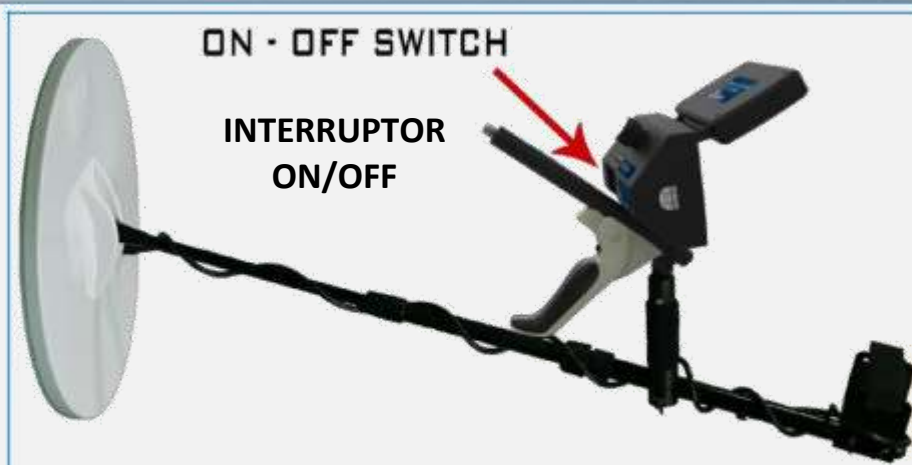


Este sistema se especializa en cubrir áreas extensas y localizar el objetivo dentro de **1** metro cuadrado hasta **12** metros bajo la superficie del suelo.

Componente de conexión

Conecte el cable de la bobina al dispositivo.

Encienda el dispositivo presionando el interruptor de encendido **(on/off)**



Luego de presionar el botón on/off, asegúrese de que no haya ningún metal en la persona que utilizará el dispositivo, ni dispositivos electrónicos, celulares o cables eléctricos de alto voltaje en el área donde se usará el dispositivo.

Presione el botón comenzar (start):



Seleccione el lenguaje del dispositivo del listado de idiomas.

Use las teclas de navegación (**arriba v abajo**) para seleccionarlo.



Luego de seleccionar el idioma, el dispositivo abrirá el modo de búsqueda por discriminación.

Primero, cuando comience la búsqueda, deberá calibrar el dispositivo con el suelo (durante la búsqueda, si escucha un sonido, deberá calibrar el dispositivo nuevamente).



Sostenga el dispositivo de la siguiente manera:

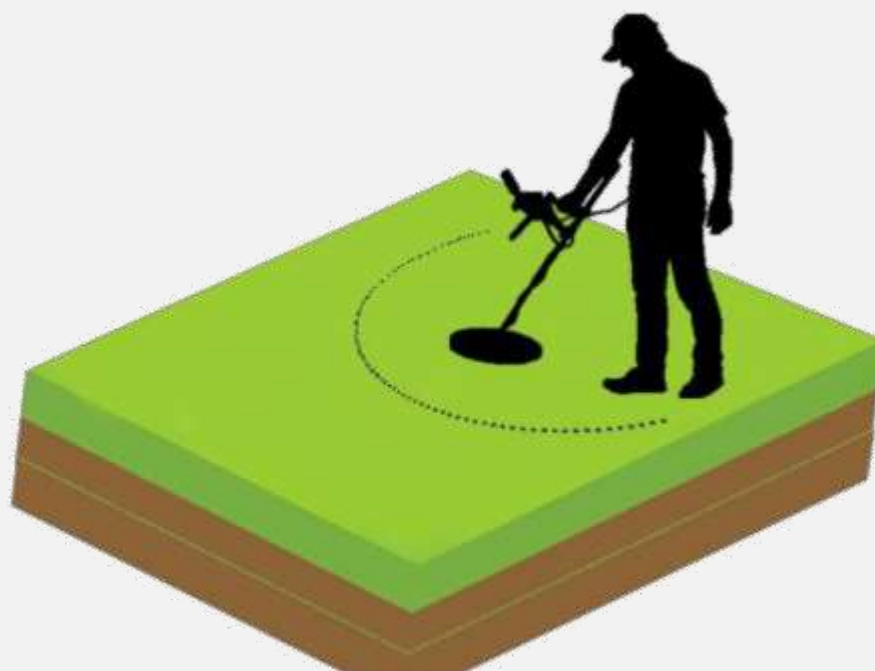


El dispositivo trabaja en dos modos:

1. Modo de búsqueda por discriminación: Este modo puede discriminar entre metales ferrosos y no ferrosos.
2. Modo de búsqueda de cavidades: Este modo permite detectar cavidades bajo tierra (cavidades naturales - cavidades hechas por el humano). Además, le mostrará la forma y tamaño.

Comience la búsqueda moviendo el dispositivo de derecha a izquierda con movimiento estable y cerca del suelo.

La bobina deberá estar entre **5 y 10 cm** sobre el suelo.



Comience con el modo de búsqueda normal.

En caso de que el dispositivo detecte un metal, un indicador aparecerá en la pantalla y se emitirá un sonido confirmando el objetivo:

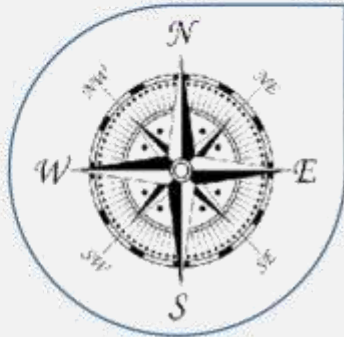


Ajuste la sensibilidad usando los botones de navegación ARRIBA y ABAJO. Seleccione entre las opciones con el botón *comenzar*.

El modo de discriminación permite separar entre:

- Metales ferrosos: hierro y metales invaluables como cobre, acero y aluminio.
- Metales no-ferrosos: oro, plata y bronce.

Después de detectar el objetivo, confírmelo desde las cuatro direcciones



Norte a Sur

Sur a Norte

Este a Oeste

Oeste a Este

En el modo de búsqueda de cavidades, deberá escanear de manera estable para determinar la forma de la cavidad.



Gracias por elegir
nuestros productos



Le deseamos la mejor de la
suerte en su búsqueda



Advertencia

Si usted desea que el dispositivo funcione correctamente, debe seguir los siguientes pasos:

Al utilizar el dispositivo, por favor no use reloj



Al utilizar el dispositivo, por favor no use joyería



Al utilizar el dispositivo, por favor manténgase alejado de metales, encendedores y celulares



Por favor, sáquese su cinturón



Los zapatos no deberán contener ningún metal



Manténgase alejado del auto

Solo use su auto con el sistema iónico, mientras esté manejando.



Manténgase alejado de líneas de energía eléctrica a tierra o cualquier superficie eléctrica

