



GER DETECT

DETECTOR  
POWER



WG Escáner  
Ground



USER  
MANUAL

# ÍNDICE

- **Sección 1:**  
Advertencia Crítica
- **Sección 2:**  
Resumen
- **Sección 3:**  
Definición de los botones y leds de la unidad principal
- **Sección 4:**  
Las características y especificaciones del dispositivo
- **Sección 5:**  
Ensamblaje de piezas UIG Ground Scanner
- **Sección 6:**  
Pasos de operación del dispositivo Ground Scanner
- **Sección 7:**  
Las partes y accesorios del dispositivo
- **Sección 8:**  
Las especificaciones técnicas



## Advertencia Crítica

- Por favor, asegúrese de que se tomen todas las precauciones contra los riesgos.
- No use su dispositivo mientras llueve.
- Encienda el dispositivo después de asegurarse de que todas las piezas estén en su lugar y conectadas.
- Asegúrese de que la batería del dispositivo esté completamente cargada antes de comenzar a buscar
- Cuando la batería casi se muere, el dispositivo se apagará automáticamente.
- Si el indicador de la batería comienza a parpadear, y suena un pitido, apague el dispositivo y recargue la batería.
- Se recomienda leer el manual del usuario antes de iniciar en el dispositivo para entenderlo todo y evitar errores a través de la búsqueda.
- Tenga en cuenta (fuentes de energía - red telefónica - metales - teléfonos móviles - dispositivos electrónicos), y no utilice ningún cargador que no sea el original.
- La unidad principal del dispositivo está bajo dos (2) años de garantía contra todas las averías electrónicas, cualquier daño causado por errores del usuario (caídas, apertura de la unidad principal, golpes, daños etc.) no están cubiertos dentro de esta garantía.
- El cargador de batería y la tableta no cubren por la garantía.
- Debe seguir estrictamente las instrucciones de este manual de usuario para minimizar fallas y usar su dispositivo correctamente.
- Si el dispositivo no se usa correctamente, o hay una alta fuente de ruido, en estos casos el dispositivo no será capaz de confirmar el objetivo con precisión

Le deseamos toda la mejor de las suertes en su búsqueda .....

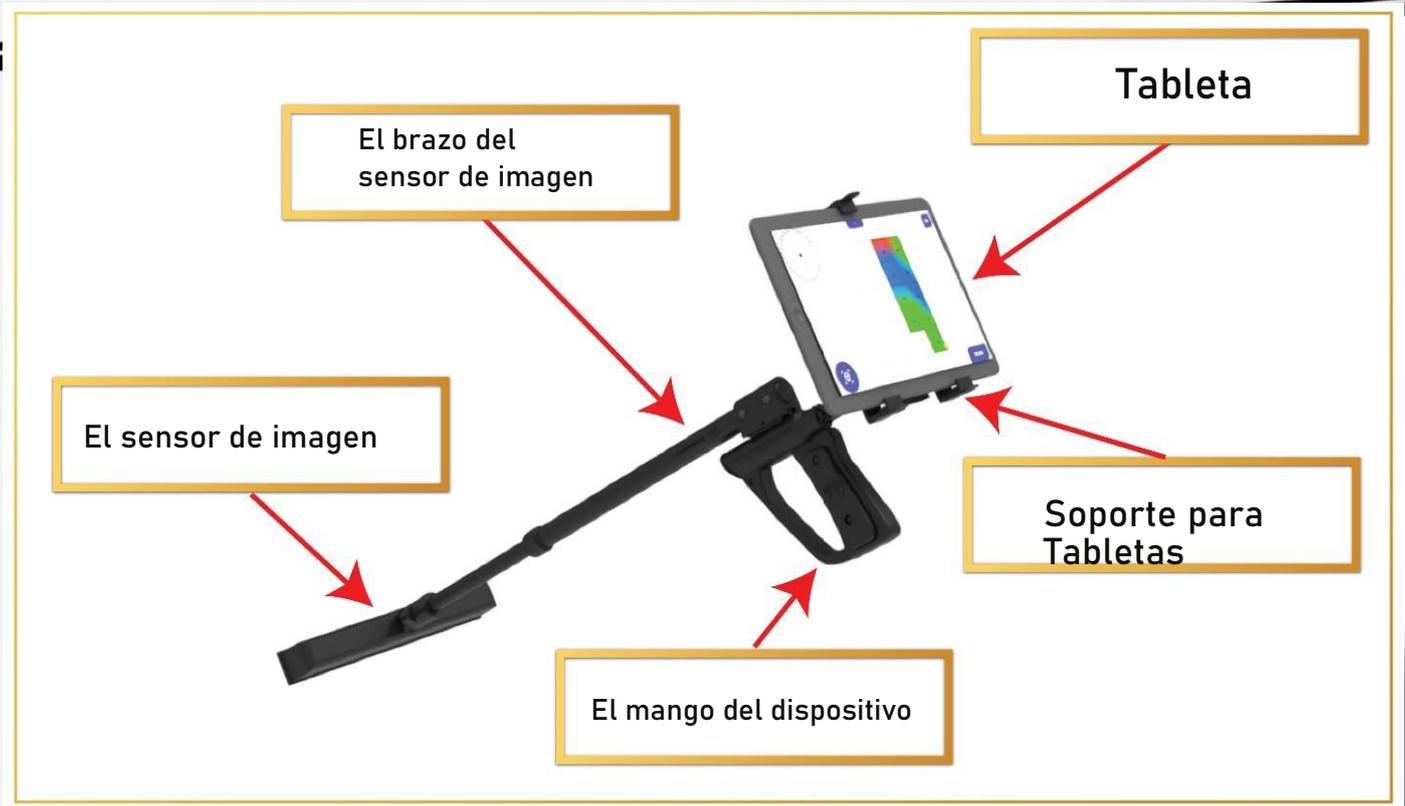
## Resumen

Estimado cliente,

“Gracias por elegir UIG Ground Scanner”

- ✓ Ha desarrollado completamente el dispositivo en un dispositivo UIG Ground Scanner con la adición de más sistemas y el desarrollo de las características del dispositivo con nuevas técnicas profesionales para capturar objetivos con alta precisión y determinar la profundidad de una manera más fácil y precisa.
- ✓ UIG Ground Scanner es el primer dispositivo de su tipo en el mundo que funciona con tres técnicas profesionales de escaneo e imagen con un sensor de imagen multitarea con técnicas modernas y altamente efectivas apoyadas por un brazo móvil ligero para facilitar el escaneo y la imagen de objetivos.
- ✓ Búsqueda de metales, tesoros, entierros arqueológicos, senderos, túneles, cuevas y vacíos subterráneos.
- ✓ La profundidad de la búsqueda en el UIG Ground Scanner en el sistema 3D alcanza los 30 metros en el suelo
- ✓ El dispositivo funciona en seis idiomas: inglés - árabe - español - francés - alemán - portugués.
- ✓ El dispositivo UIG Ground Scanner es uno de los mejores fabricantes alemanes. Cuenta con el certificado CE europeo según especificaciones internacionales, además del certificado internacional ISO 9001 según especificaciones y estándares internacionales.
- ✓ Este dispositivo está diseñado para ser compatible con su funcionamiento en todos los países y regiones.

# Definición de los botones y leds de la unidad principal



DETECTOR  
POWER

## Las características y especificaciones del dispositivo

**El dispositivo UIG Ground Scanner tiene múltiples características para buscar oro, tesoros enterrados, metales preciosos y diamantes en el suelo:**

- Tres técnicas profesionales de escaneo e imagen con un sensor de imagen multitarea.
- Súper velocidad para capturar objetivos y localizarlos con precisión.
- Determinar la profundidad del objetivo de manera fácil y precisa
- La capacidad de distinguir metales y vacíos con dos sonidos diferentes
- Un brazo móvil ligero para facilitar el escaneo y la imagen de los objetivos.

**DETECTOR  
POWER**

## Conexión de piezas del dispositivo UIG Ground Scanner



Instale el sensor de imágenes en el brazo de soporte



Instale el mango en el brazo



Instale la base de la tableta

4



Instale la tableta en su propia base

5



Extienda el brazo liberando la  
cerradura en el medio

6

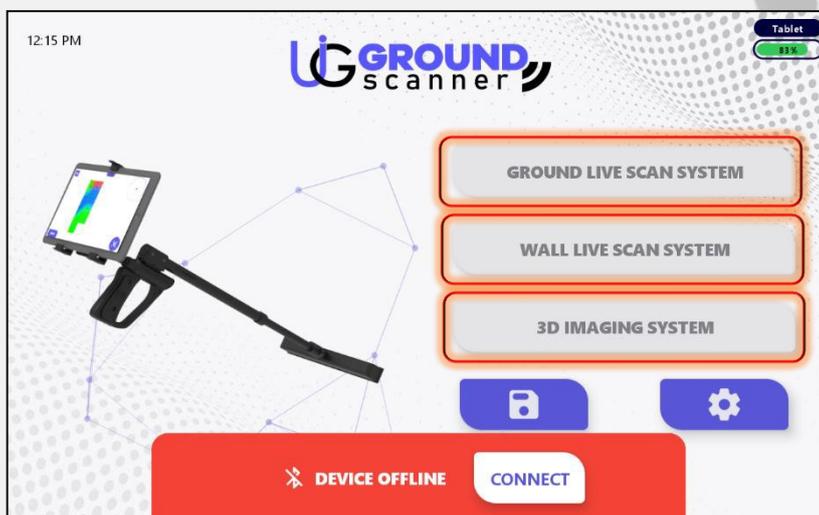


Enchufe la batería en la  
toma de corriente del brazo

## Pasos de operación del dispositivo



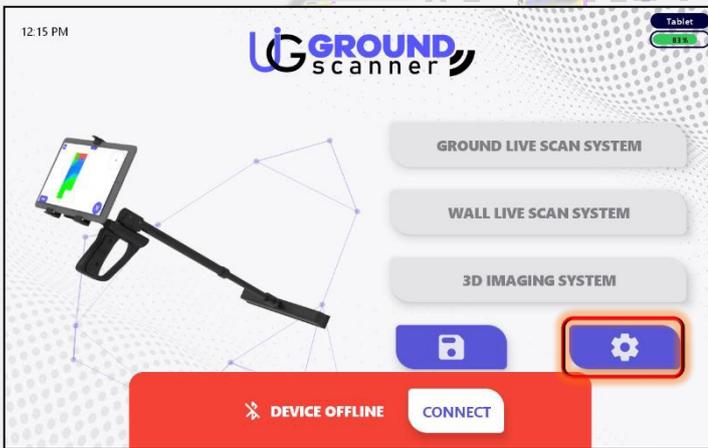
Lanzamiento de la aplicación  
Ground Scanner



Aparecerán los siguientes iconos dentro de la aplicación:

Sistemas de búsqueda:

- Sistema de escaneo en vivo en tierra
- Sistema de escaneo en vivo de pared
- Sistema de imágenes 3D

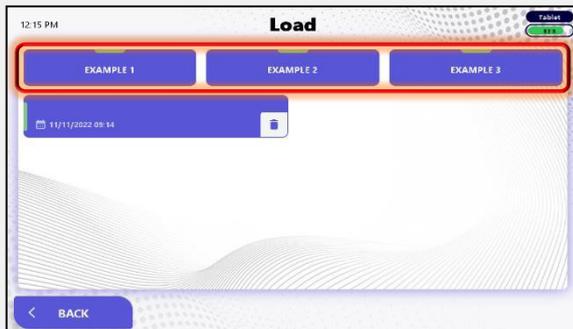


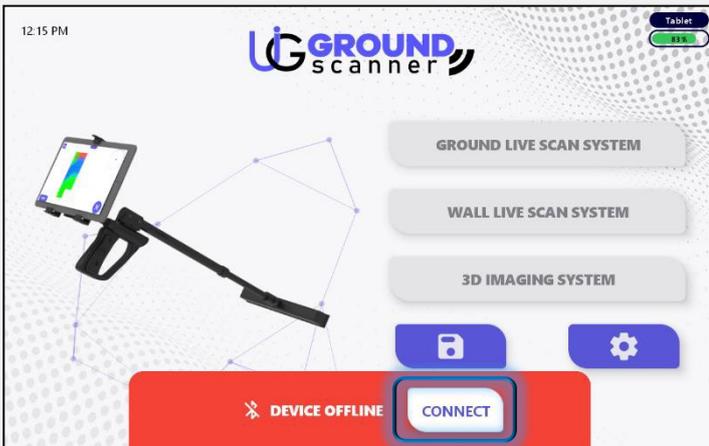
**Icono de configuración que contiene:**

- Una lista de varios idiomas compatibles con la aplicación: (Inglés - Árabe - Español - Francés - Alemán- Portugués)
- Icono de sonido: para silenciar y activar el sonido.
- Icono de vibración: para activar y cancelar la vibración.
- (Capturar) Icono del botón de imagen: para mover la ubicación del botón de imagen de derecha a izquierda o viceversa en el sistema de imágenes 3D.

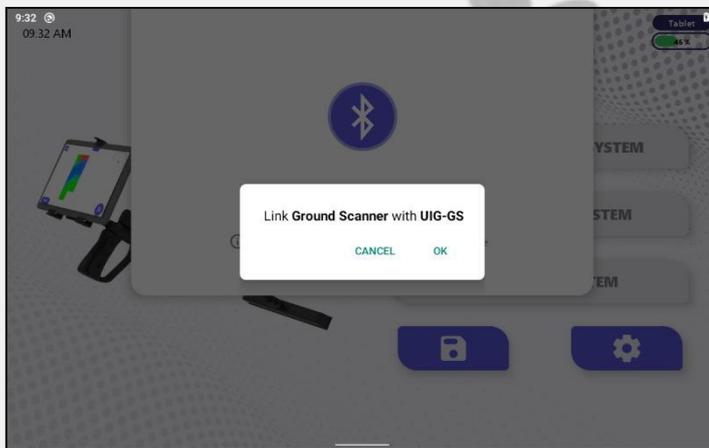


**Icono de resultados guardados:** para iniciar operaciones de búsqueda y resultados que previamente se escanearon usando el sistema de imágenes 3D y también contiene tres ejemplos que se obtuvieron previamente

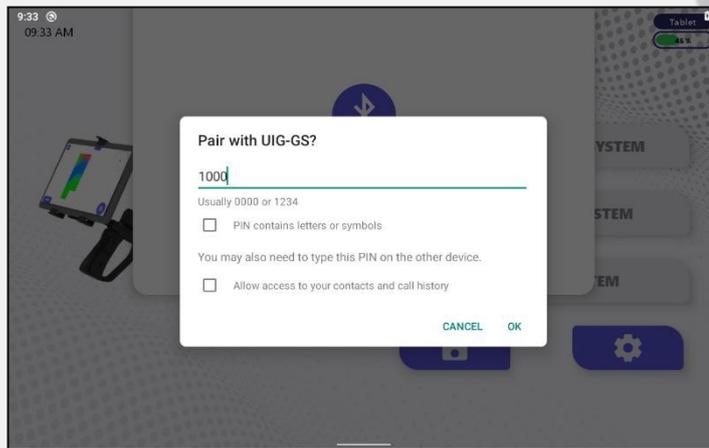




**Icono de conexión:** para establecer una conexión Bluetooth entre la tableta y el sensor de imagen.



Presione el ícono de conexión para configurar el emparejamiento entre la tableta y el sensor de imágenes.



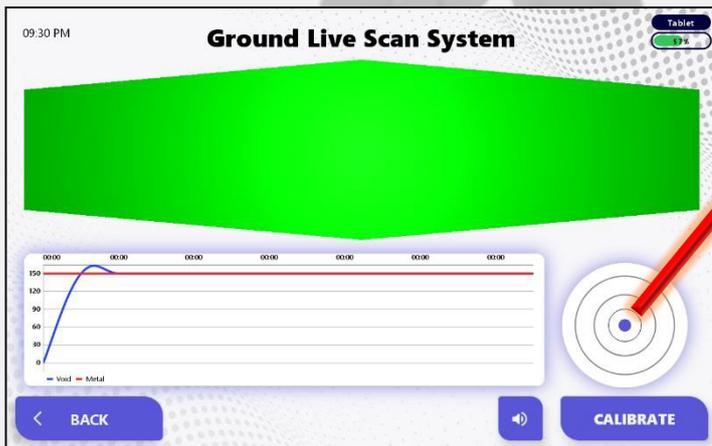
**Nota:** Al establecer una conexión por primera vez, aparecerá una ventana para ingresar la contraseña, que es el número 1000.

## Sistema de escaneo en vivo en tierra

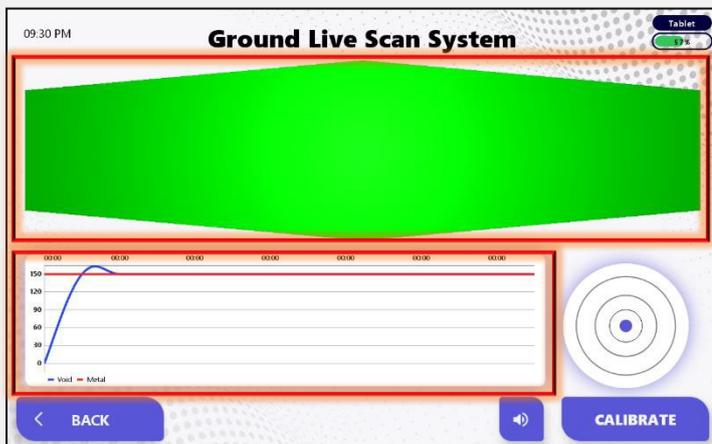


Cuando empieza a usar el sistema de escaneo de tierra en vivo, aparecerá un breve video simulando cómo escanear usando este sistema.

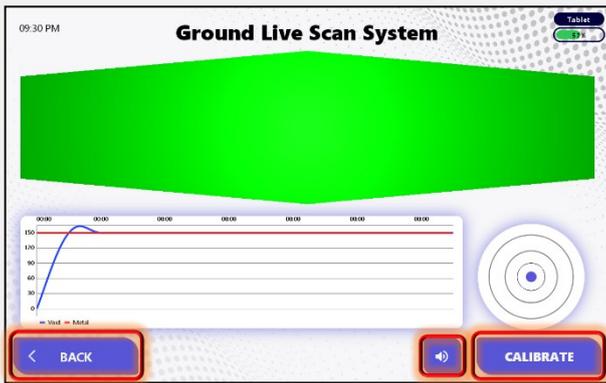
Haga clic en el icono **Inicio (Start)** y espere a que el proceso de calibración finalice automáticamente.



**Nota:** El saldo del dispositivo debe mantenerse durante la búsqueda instalando el **punto azul** en medio del icono del círculo.



Cuando comienza el proceso de escaneo, aparece un área en verde y un gráfico que representa el nivel de la intensidad de la señal que emana del objetivo con un sonido intermitente que indica el inicio del proceso de búsqueda



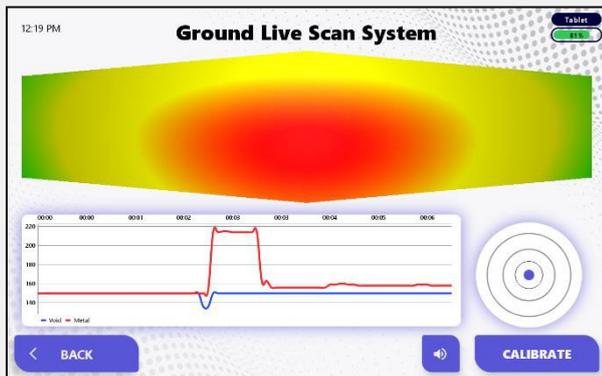
**Calibración:** Para volver a calibrar el dispositivo en caso de cambiar a otro tipo de suelo durante el proceso de búsqueda.

**Silenciar y activar el sonido del dispositivo.**

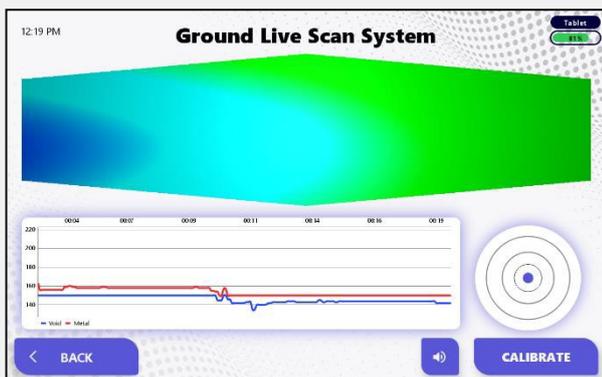
**Atrás (Back):** Para volver al menú principal.



Camine para iniciar el proceso de escaneo de tierra

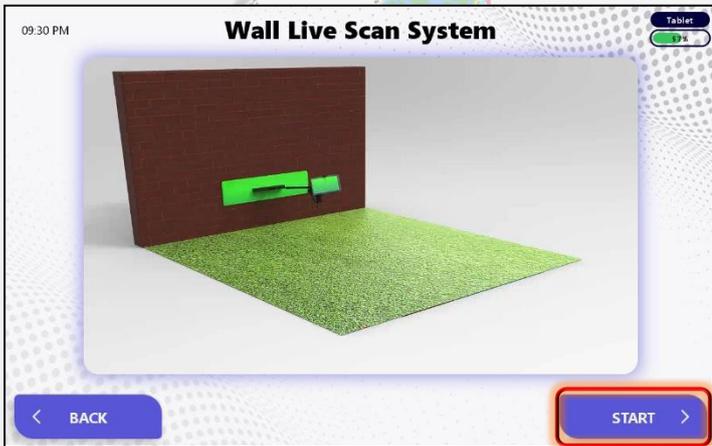


- Cuando el dispositivo detecta un objetivo metálico, el área cambia de verde a gradiente rojo y el indicador rojo se eleva en el gráfico con un sonido que indica la presencia de **metal**.



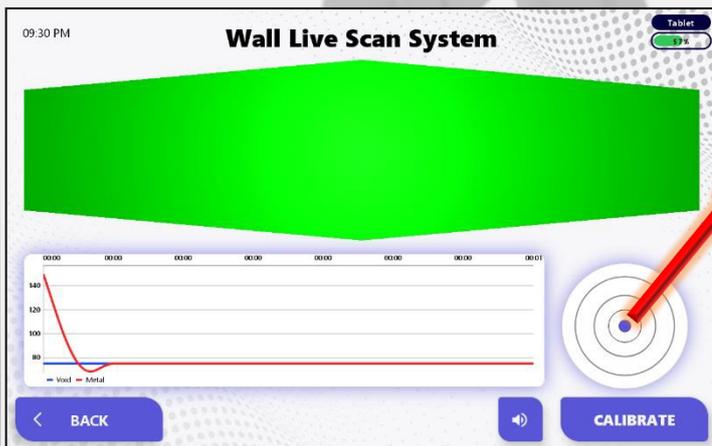
- Cuando el dispositivo detecta un vacío, el área cambia de verde a azul degradado y el indicador azul disminuye en la gráfica con un sonido que indica la presencia de **vacío**.

## Sistema de escaneo en vivo de pared

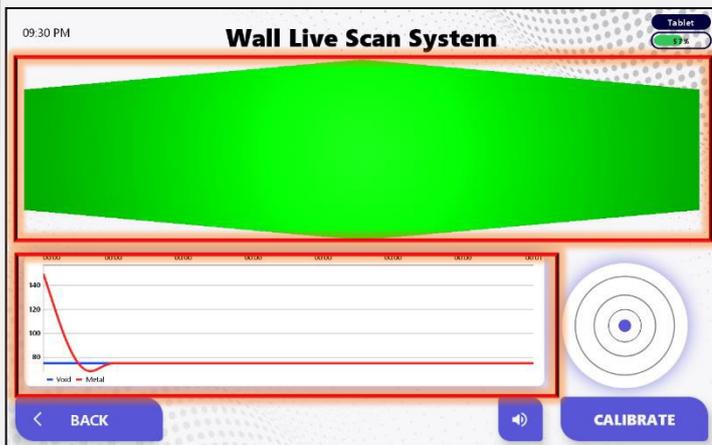


Cuando comience a usar el sistema de escaneo de pared en vivo, aparecerá un video corto simulando cómo escanear con este sistema.

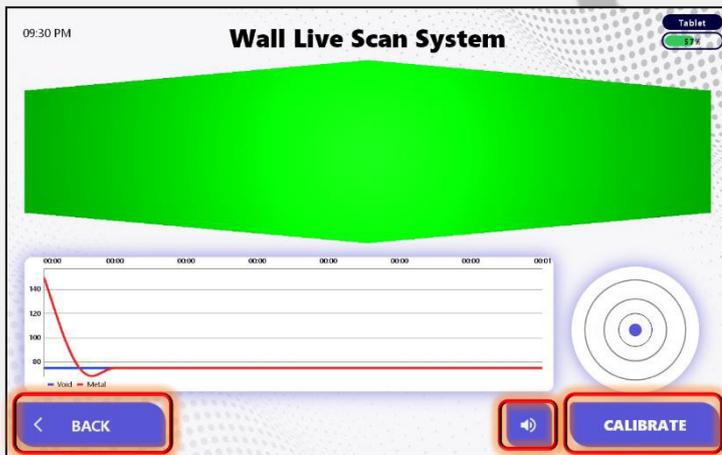
Haga clic en el icono Inicio y espere a que el proceso de calibración finalice automáticamente.



**Nota:** El balance del dispositivo debe mantenerse durante la búsqueda fijando el punto azul en el centro del icono del círculo.



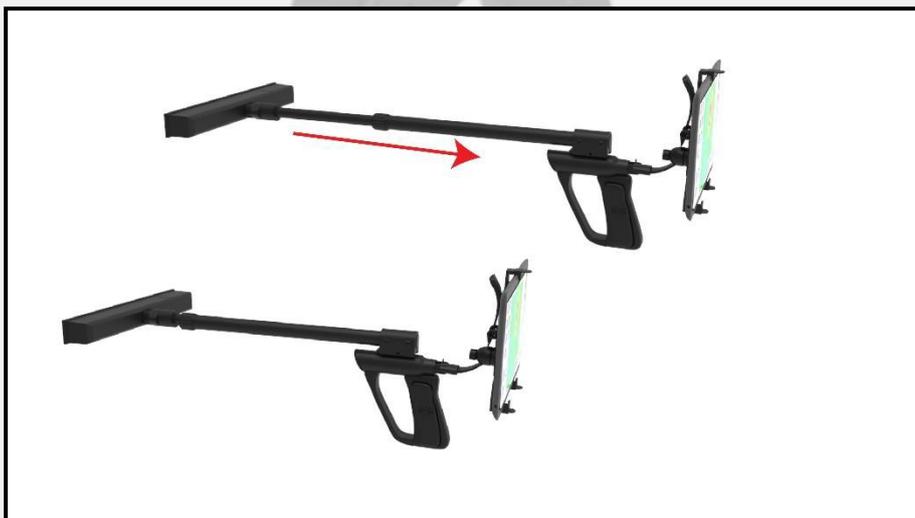
Cuando comienza el proceso de escaneo, aparece un área en verde y un gráfico que representa el nivel de la intensidad de la señal que emana del objetivo con un sonido intermitente que indica el inicio del proceso de búsqueda.



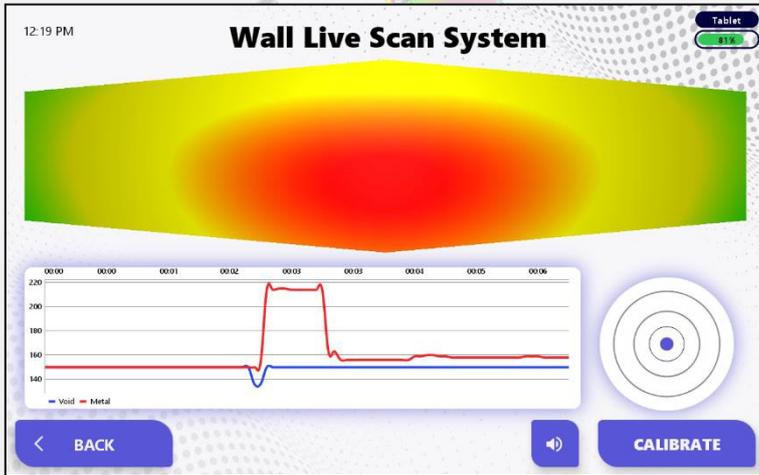
**Calibración:** Para volver a calibrar el dispositivo, muévase a otro tipo de pared o cambie la dirección de escaneo durante el proceso de búsqueda

**Silenciar y activar el sonido del dispositivo.**

**Atrás:** Para volver al menú principal.

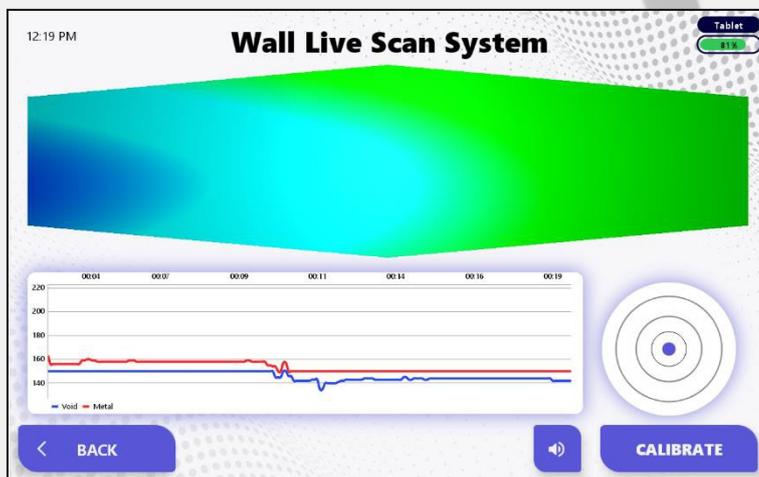


Acorte la longitud del brazo y comience el barrido de la pared.



- Cuando el dispositivo detecta un objetivo metálico, el área pasa de un gradiente verde a rojo y la altura del indicador rojo en el gráfico con un sonido que indica la presencia de **metal**.

# DETECTOR POWER



- Cuando el dispositivo detecta un vacío, el área cambia de verde a azul degradado, y el indicador azul disminuye en la gráfica con un sonido que indica la presencia de **vacío**.

## Sistema de imágenes 3D



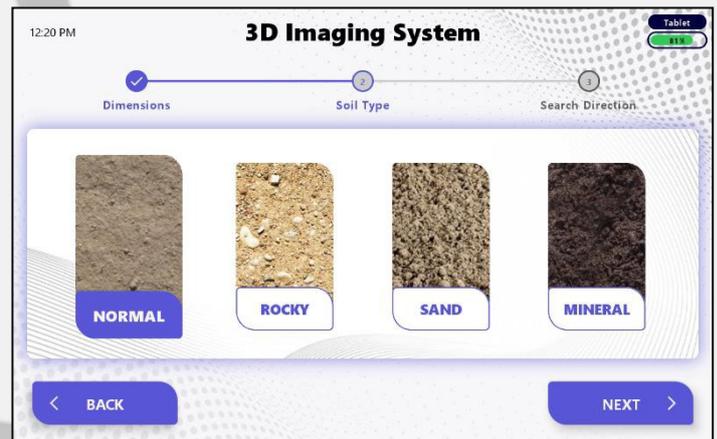
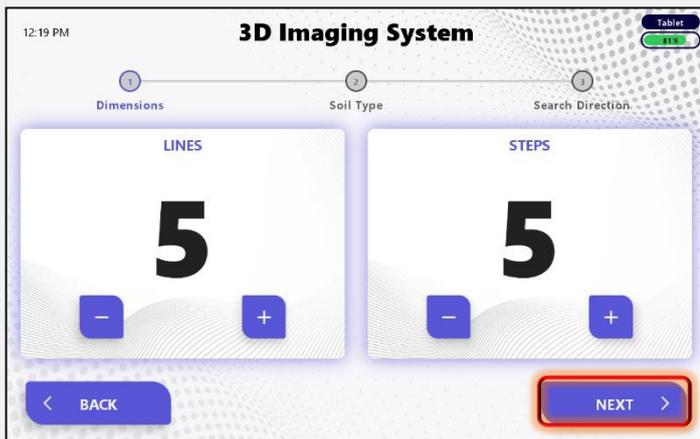
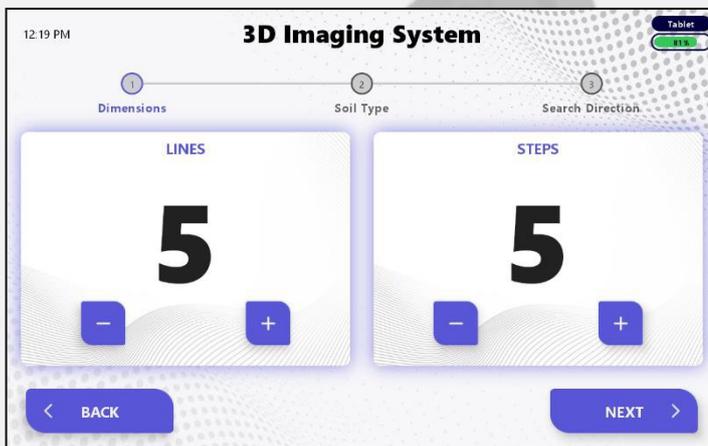
- Elija el sistema de imágenes 3D, aparecerá una pantalla que contiene:

Un número de columnas: Es para especificar el número de líneas verticales a buscar dentro.

(El número mínimo posible es de **3 columnas**; el número máximo posible es de **12 columnas**).

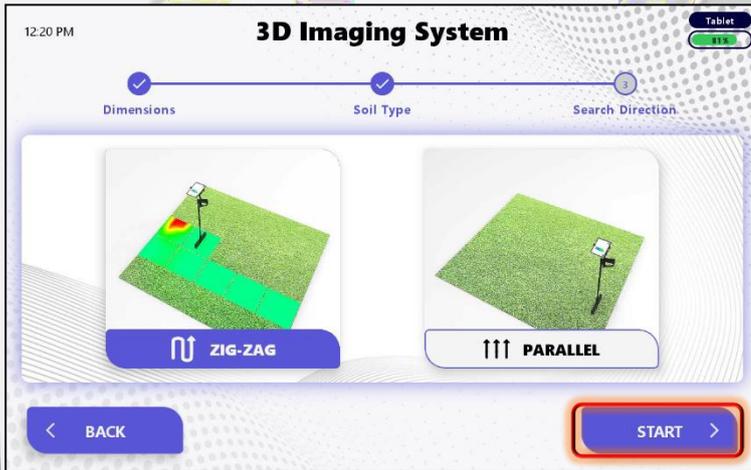
El número de pasos: Es para especificar el número de imágenes o pasos dentro de una sola columna.

(El número mínimo posible es de **3 pasos**; el número máximo posible es de **12 pasos**).



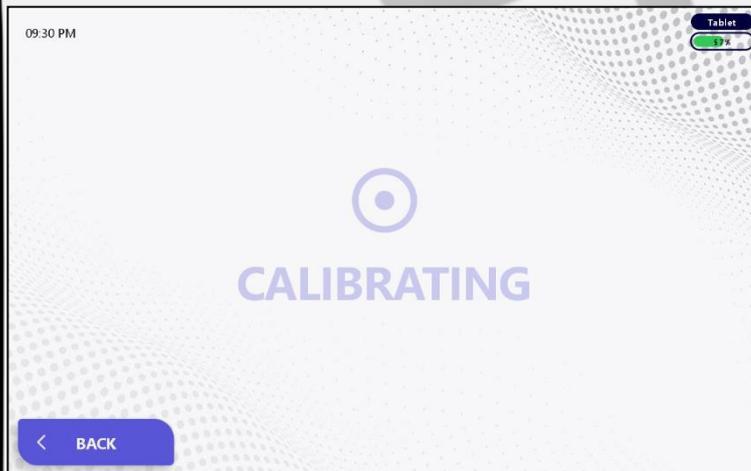
- Una vez que haya terminado de especificar el número de columnas y pasos, presione el botón Siguiente para ir a la pantalla de selección de tipo de suelo, que es:

**Mineral - arenoso - rocoso - Normal.**

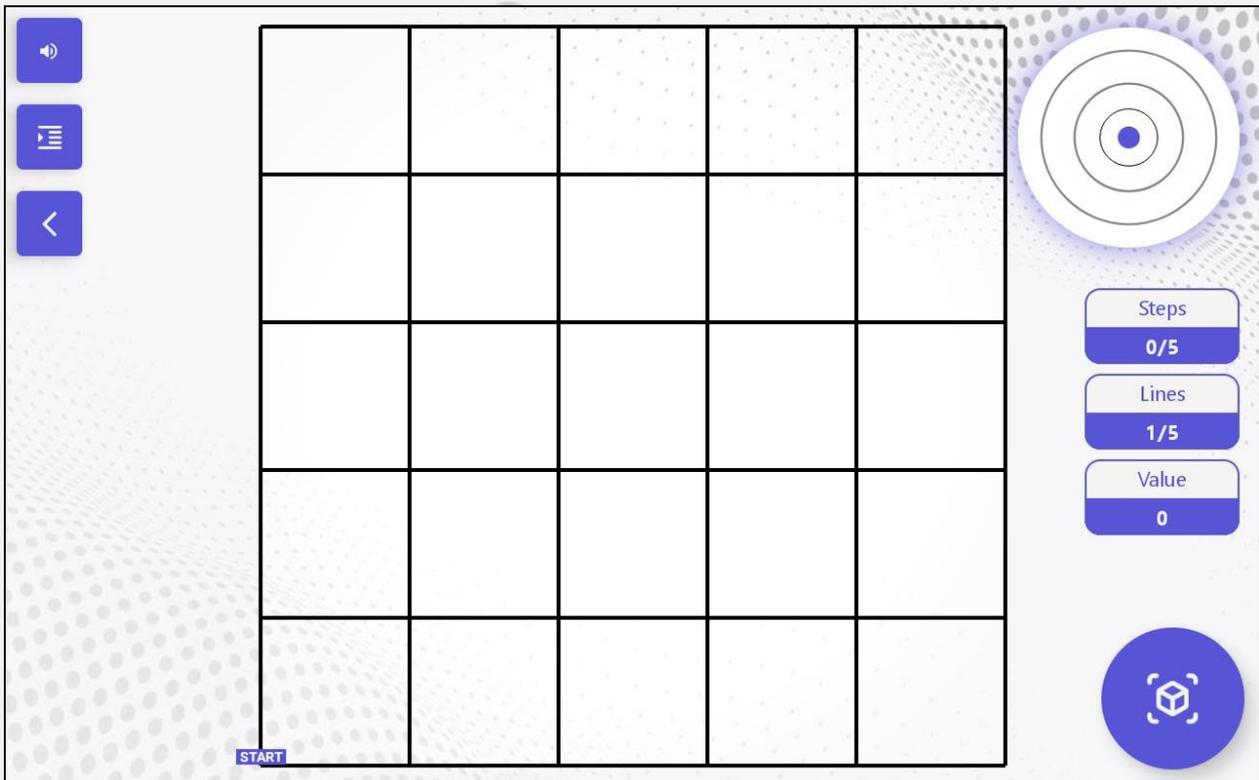


- Después de seleccionar el tipo de suelo y presionando el botón Siguiente, aparecerá una pantalla para elegir la dirección de escaneo:

Ya sea escaneando en dirección **paralela** o barrer en dirección **zigzag**, es decir, en direcciones opuestas, hacia adelante y hacia atrás.



Elija el método de escaneo, luego haga clic en el icono Inicio y espere a que el proceso de **calibración** finalice automáticamente.



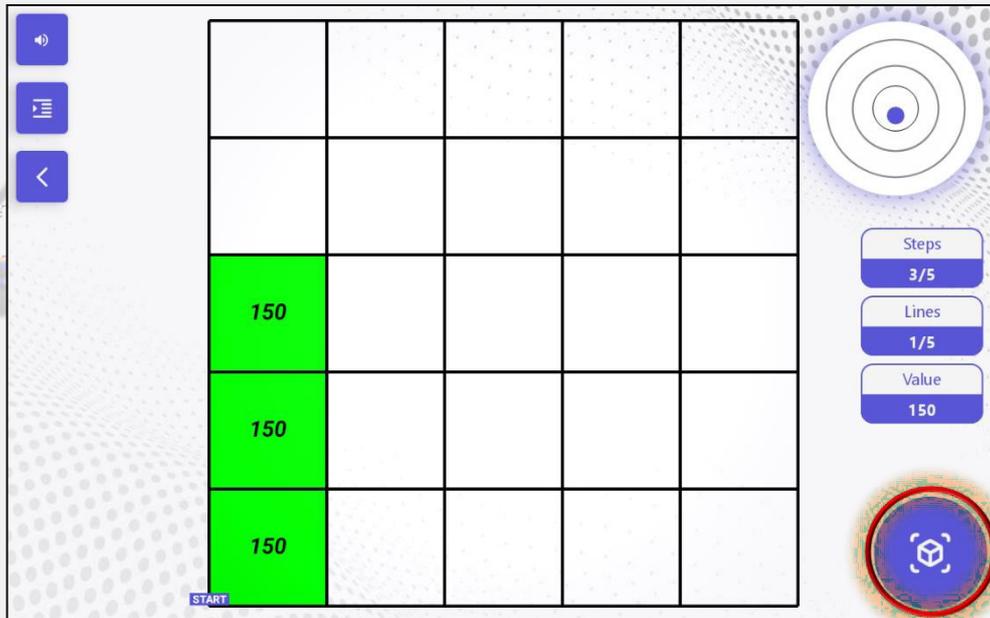
Aparecerá la pantalla de búsqueda, que contiene:

- Silenciar y activar el icono de sonido.
- Ocultar y mostrar la hoja de cálculo.
- Volver al icono del menú principal.

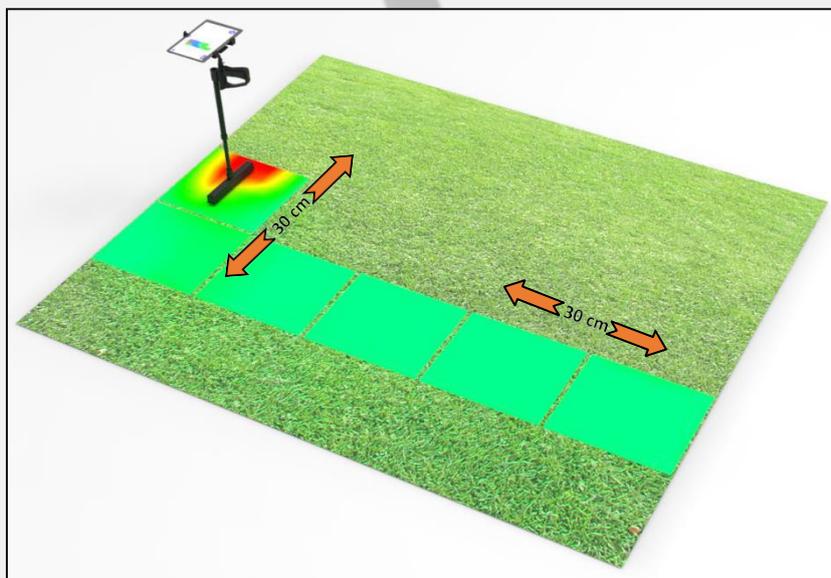
Una hoja de cálculo que contiene:

Número de pasos capturados - Número de columnas escaneadas

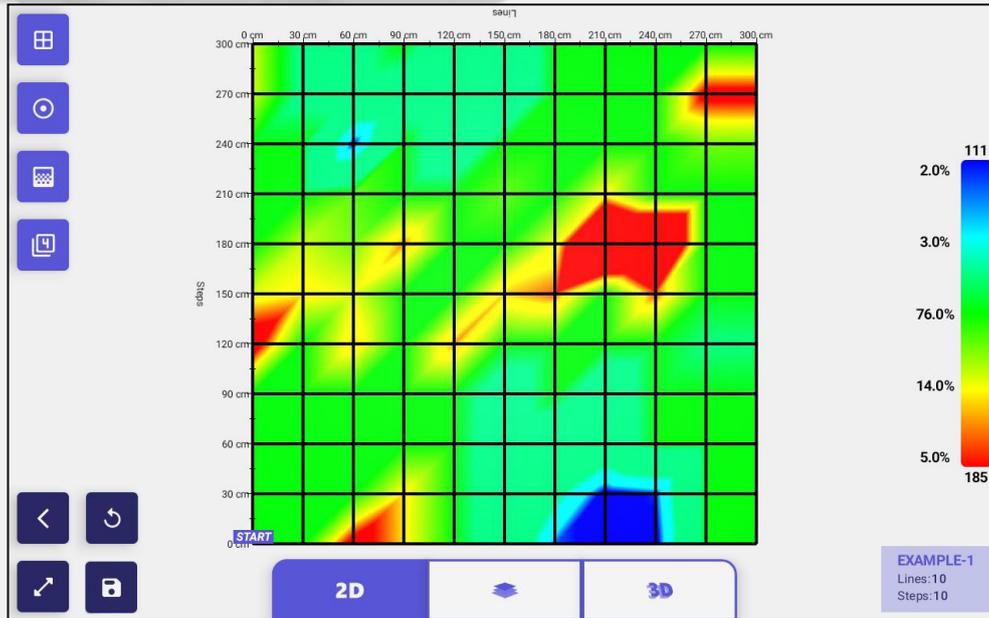
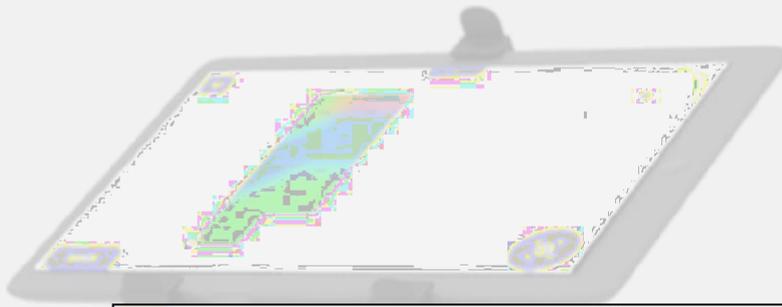
- Valor: que denota el valor de cada imagen capturada.
- Botón de toma de fotos.



Inicie el proceso de escaneo presionando el botón de foto en la empuñadura del dispositivo o presionando el botón de foto en la pantalla de la tableta.



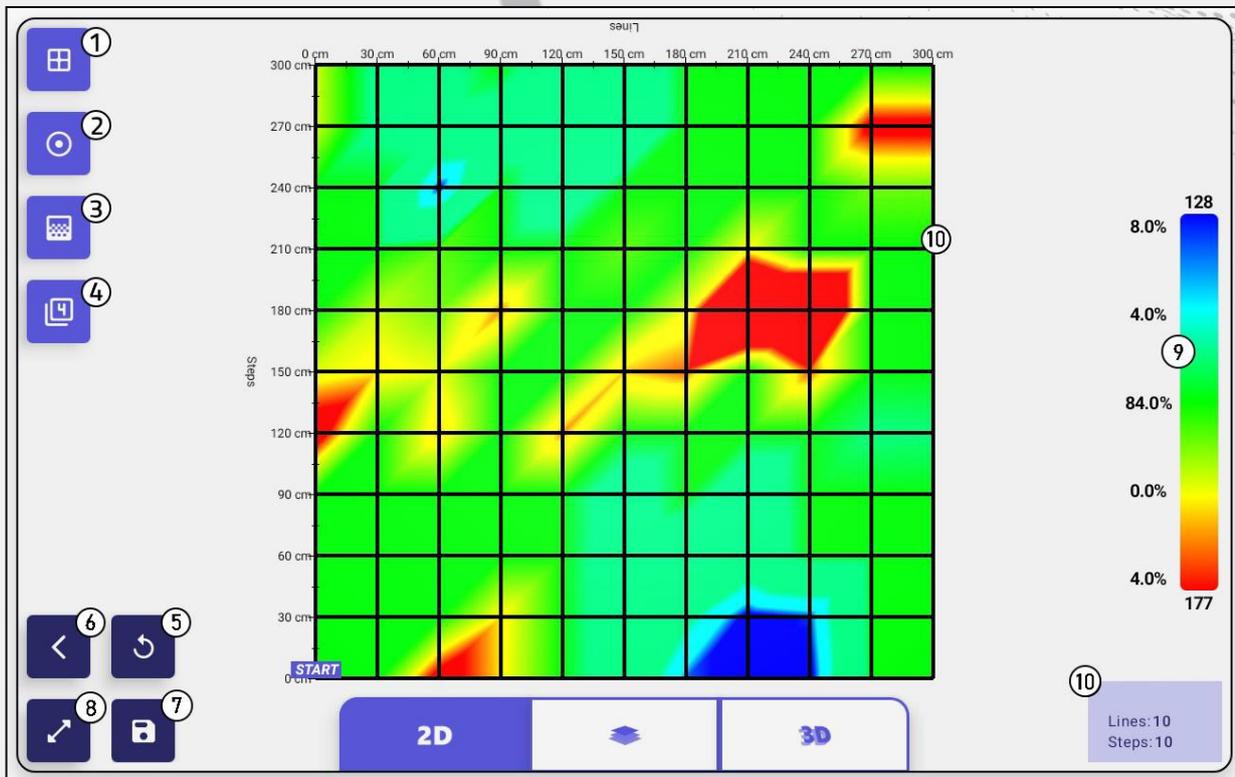
De un paso que no supere los **30 cm**, luego camine, y siga los mismos pasos hasta la finalización del proceso de fotografía. La distancia entre las líneas también debe ser de **30 cm**.



Después de finalizar el proceso de disparo, aparecerá en la pantalla de la tableta una imagen del objetivo que se está fotografiando.

Donde la imagen está compuesta por una cuadrícula de cuadrados, que expresa el número de pasos y columnas que han sido escaneadas.

## Opción 2D



### Vista 2D:

Muestra el resultado final en forma de una imagen 2D con varios iconos para analizar la imagen:

1- Icono de profundidad para objetivos potenciales (este icono aparece solo cuando hay objetivos confirmados y desaparece cuando no hay objetivo).

2- Icono de control de matiz: Aumenta o disminuye el tono de la imagen.

3- Icono de búsqueda de valores: para mostrar u ocultar los valores objetivo en la imagen.

Los valores aparecen solo cuando hay objetivos confirmados y desaparecen cuando no hay objetivos).

4- Icono para restaurar la imagen a la forma predeterminada.

5- Volver al icono de la página de inicio.

6- Icono de almacenamiento de resultados de búsqueda.

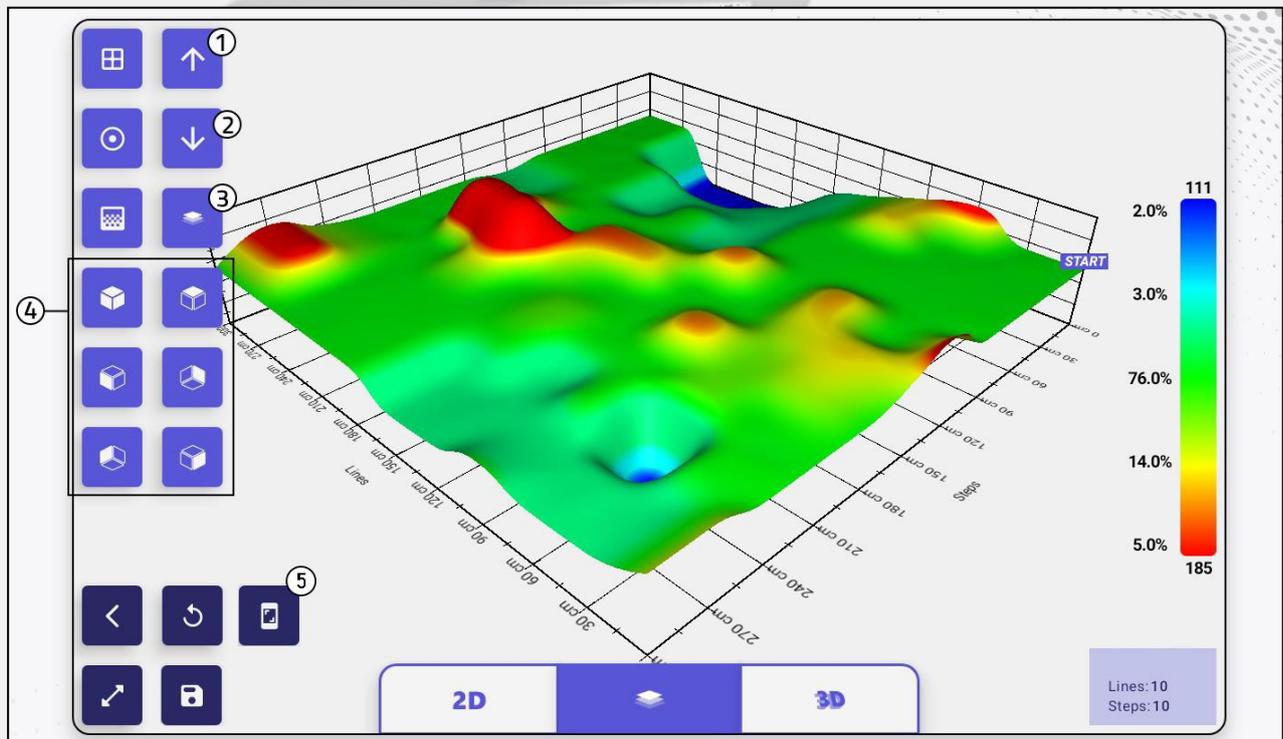
7- Icono de zum para llenar la pantalla.

8- Un gráfico porcentual de los colores de la imagen.

9- Un icono para mostrar el número de líneas y pasos



## Opción de visualización de capas

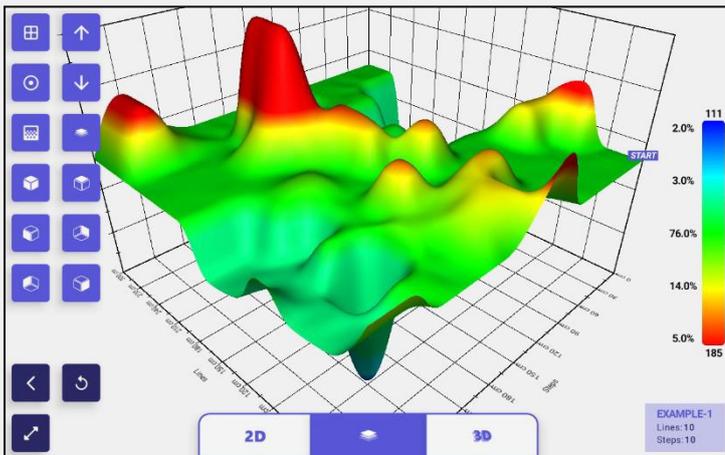


### Opción de visualización de capas:

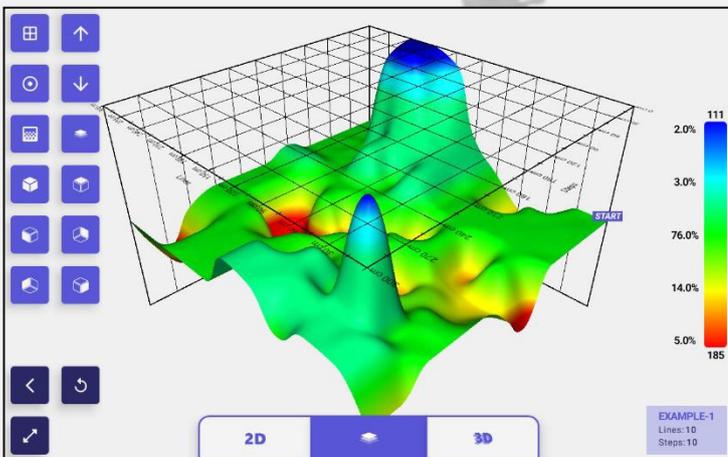
Muestra el resultado final en una imagen tridimensional compuesta por capas (una capa que indica la presencia de minerales - una capa que indica la presencia de huecos - una capa que indica suelo - una capa que muestra sales).

También contiene varios iconos que ayudan a analizar el resultado:

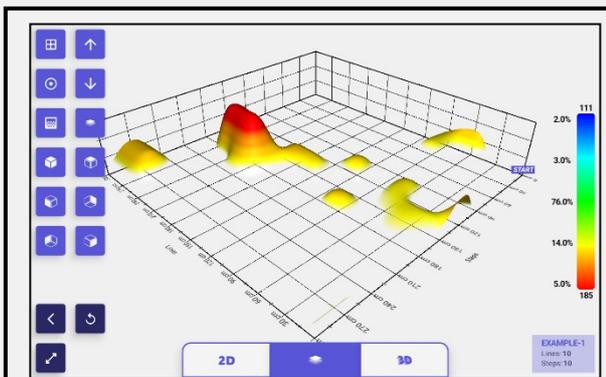
- 1- Incrementar la distancia de la altura de las capas: para aumentar la claridad de los tamaños de dianas pequeñas.
- 2- Reducir la distancia de altura de las capas: para reducir la altura de grandes tamaños objetivo.
- 3- Cambiar entre capas: separa la capa metálica de la capa de vacío y muéstralas por separado.
- 4- Control de rotación: Consta de seis iconos para cambiar la perspectiva de la imagen en seis direcciones diferentes.
- 5- Icono para guardar la imagen resultante en formato PNG.



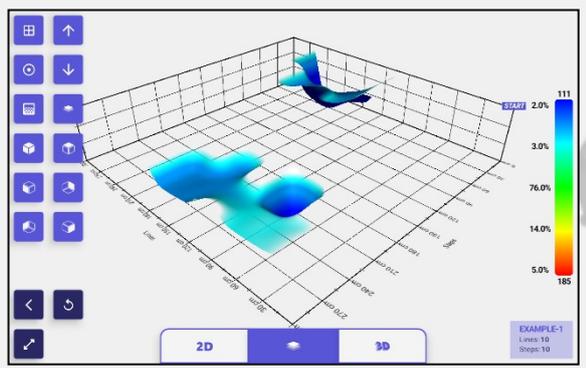
1- **Incrementar** la distancia de la altura de las capas: para aumentar la claridad de los tamaños de dianas pequeñas.



2- **Reducir** la distancia de altura de las capas: para reducir la altura de grandes tamaños objetivo.

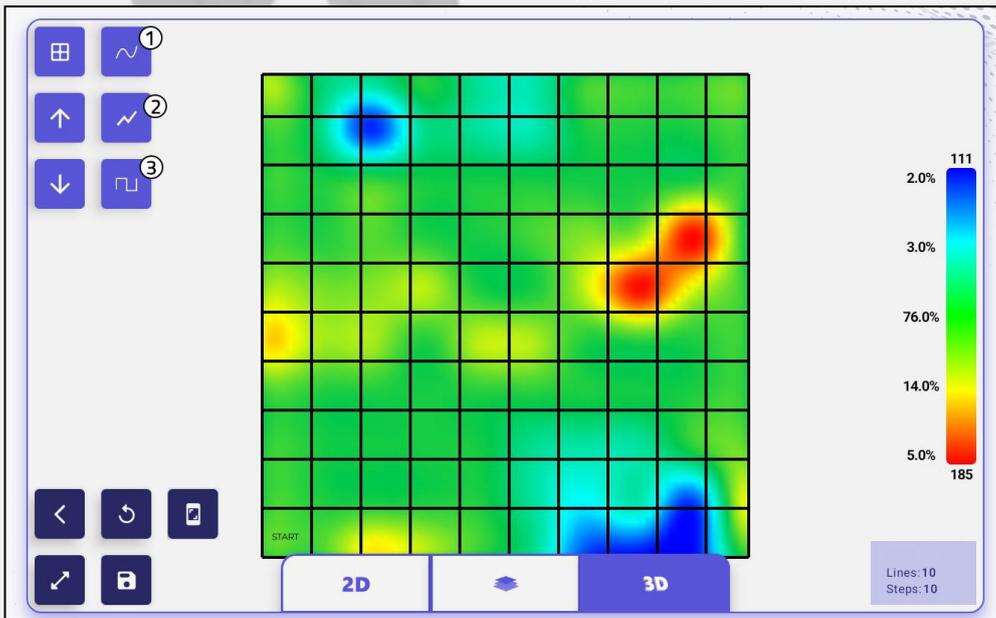
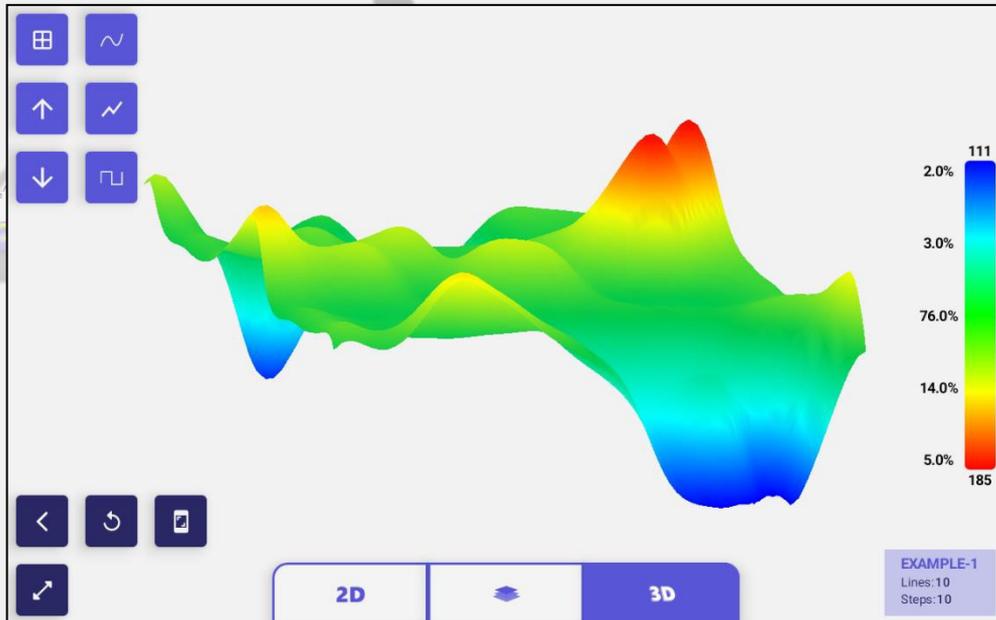


3- **Cambiar** entre capas: separa la capa metálica de la capa de vacío y mostrarlas por separado.



DETECTOR  
POWER

## Opción 3D

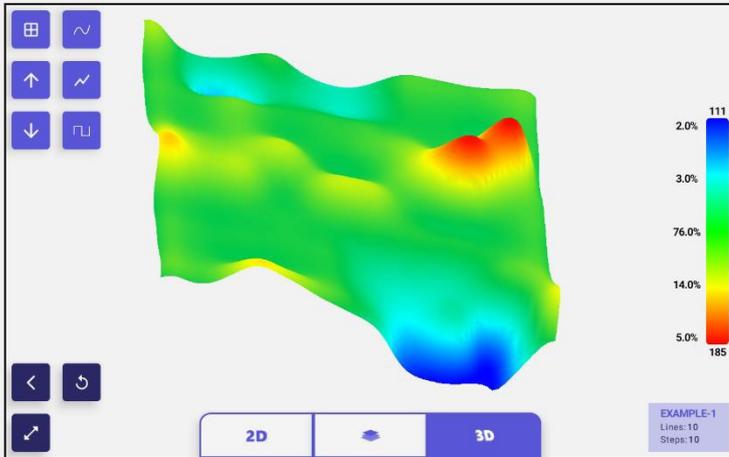


### Vista 3D:

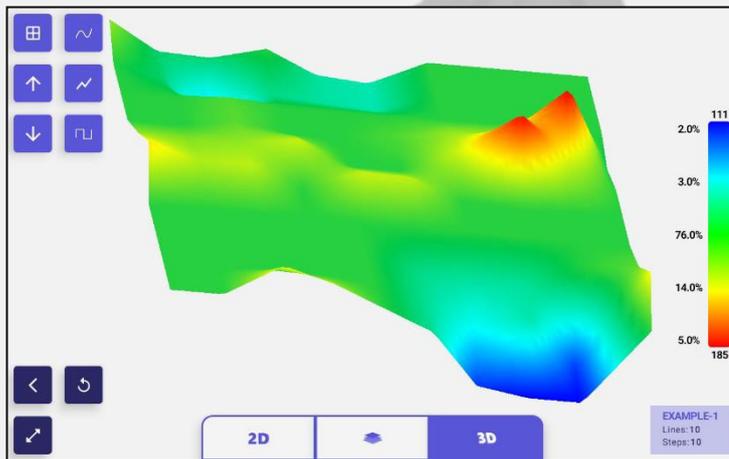
Muestra el resultado final en forma de una imagen 3D con varios iconos para controlar la imagen:

- 1- Degradado aerodinámico:** para mostrar una gradación de color aerodinámica de los objetivos.
- 2- Degradado nítido:** Para mostrar una gradación de color nítida de los objetivos.
- 3- Gradiente cúbico:** para mostrar la gradación de color de los objetivos de manera geométrica.

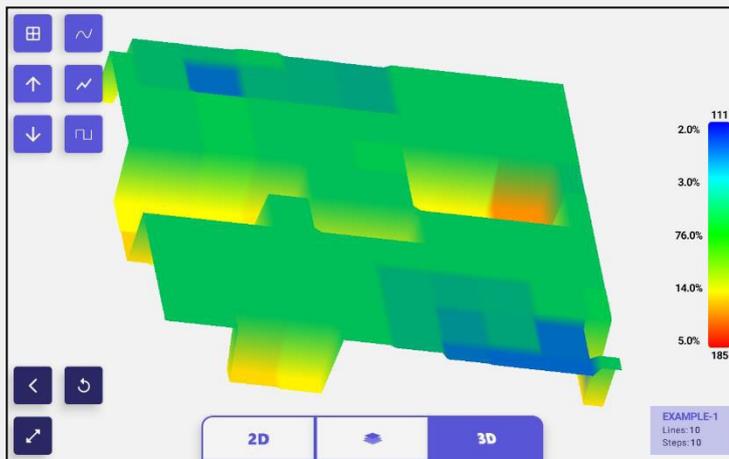
(Estos iconos se utilizan para controlar el reconocimiento de la imagen con el fin de estar más cerca de la forma del objetivo en la realidad).



**1- Degradado aerodinámico:** para mostrar una gradación de color optimizada de los objetivos.



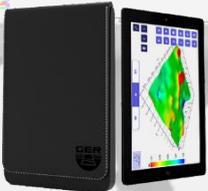
**2- Degradado nítido:** Para mostrar una gradación de color nítida de los objetivos.



**3- Gradiente cúbico:** para mostrar la gradación de color de los objetivos de manera geométrica.

(Estos iconos se utilizan para controlar el reconocimiento de la imagen con el fin de estar más cerca de la forma del objetivo en la realidad).

## Las partes y accesorios del dispositivo

	<p>Una bolsa de transporte para la protección del dispositivo</p>
	<p>Tableta</p>
	<p>Soporte para Tabletas</p>
	<p>El brazo del sensor de imagen</p>
	<p>Sensor de imagen</p>
	<p>Mango del dispositivo</p>
	<p>Batería de 2500 mAh</p>
	<p>Cargador de batería</p>
	<p>Cargador de coche</p>

## Las especificaciones técnicas

<b>Especificaciones técnicas del Ground Scanner</b>	
Dimensiones	Dispositivo sin sensor (Cerrado) 575 mm
	Dispositivo con sensor (Cerrado) 600 mm
	Dispositivo con sensor (abierto) 880 mm
Bluetooth	Radio de 2.4 GHz
Velocidad de procesamiento de datos	72 MHz
Rango de temperatura de funcionamiento	0 C° hasta 70 C°
Rango de Humedad Operativa	Hasta 95% sin condensación
Rango de temperatura de almacenamiento	- 20C° hasta 70C°
Rango de Humedad de Almacenamiento	Hasta 98% de humedad relativa
Tiempo de funcionamiento (batería de 27 Wh)	10 Horas
Clasificación de impermeabilidad - Detector	No resistente al agua (solo resistente a la intemperie)
<b>Especificaciones técnicas de la batería BT144</b>	
Tipo	Batería Recargable - Batería Externa
Voltaje de salida	Li-ion 10.8 VDC
Capacidad	Li-ion 27 Wh
Tiempo de ejecución	10 Horas
Temperatura de funcionamiento de la batería	0 C° hasta 50 C°
Temperatura de almacenamiento de la batería	- 5C° hasta 70C°
<b>Especificaciones técnicas del cargador de batería</b>	
Temperatura de funcionamiento	0 C° hasta 50 C°
Temperatura de almacenamiento	- 30 C° hasta 80 C°
Voltaje de entrada	90 → 250 VAC 50→60 Hz
Corriente de salida USB	5 VDC / 2100 mA
<b>Otras especificaciones técnicas</b>	
Peso total	3900 g
Peso del dispositivo	1100 g
Peso de la batería	330 g
Peso de la bolsa (vacía)	2230 g
Dimensiones de la bolsa	635 mm x 335 mm x 145 mm