



OKM



OKM® Ranger Delta

DÉTECTEUR DE CHASSE AU TRÉSOR, À L'OR ET À LA CAVITÉ

MODÈLE : DR-A01

© 2023 OKM GmbH. Tous les droits sont réservés.

MANUEL DE L'UTILISATEUR

TRANSPORT & STOCKAGE

CONTENU DE LA LIVRAISON

ASSEMBLÉE

COMMENCER

OPÉRATIONS

ENTRETIEN

DÉPANNAGE

DISPOSITION

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

REPRÉSENTATIONS ET GARANTIES

Édition américaine | ANGLAIS

Version 1.0 | Mars 2023





Ne buvez pas d'alcool et ne prenez aucune drogue avant ou pendant le fonctionnement de l'appareil et suivez attentivement les instructions !



AVIS

Lisez toutes les instructions avant de commencer le montage et utilisation !

OKM GmbH
Julius-Zinkeisen-Str. 7
04600 Altenbourg
Allemagne

Téléphone : +49 3447 4993000 Site
Web : www.okmdetectors.com

Aucune partie de ce document ne peut être reproduite sous quelque forme que ce soit (par impression, photocopie ou autre moyen) ou traitée, dupliquée ou diffusée électroniquement sans l'autorisation écrite préalable d'OKM GmbH.

Copyright ©2023 OKM GmbH. Tous les droits sont réservés.

AVIS

La recherche d'artefacts et de structures historiques et archéologiques peut être réglementée de différentes manières d'un État à l'autre. La recherche avec un détecteur peut nécessiter l'approbation et l'autorisation des propriétaires fonciers, des organismes publics et/ou des autorités gouvernementales. Avec l'achat du détecteur OKM, vous NE recevez PAS automatiquement un permis de détection ou un permis d'excavation ! Consultez les autorités responsables de votre projet de recherche et/ou de votre région pour obtenir des informations sur les permis requis.



AVIS

Tous les artefacts trouvés sur les terres publiques sont protégés par les lois étatiques et fédérales. Il est illégal de collecter des artefacts sur les terres publiques. Les artefacts comprennent tout ce qui est fabriqué ou utilisé par les humains, y compris les pointes de flèches et les flocons, la poterie, la vannerie, l'art rupestre, les bouteilles, les pièces de monnaie, les pièces métalliques et même les vieilles canettes. Les objets anciens trouvés sur des terres privées sont légaux pour les particuliers à collecter avec l'autorisation écrite du propriétaire foncier et légaux pour les particuliers à posséder en vertu de la loi de 1990 sur la protection et le rapatriement des sépultures amérindiennes (NAGPRA). Cependant, ces objets pouvaient faire l'objet d'une revendication civile de titre supérieur par une tribu. D'autres exigences dépendent de l'état. Si vous êtes intéressé par la collecte ou la détection de métaux sur une propriété privée, contactez votre State Historic Preservation Office pour plus d'informations. Avant de collecter les minéraux trouvés, familiarisez-vous avec les règles énoncées sur le site Web du Bureau of Land Management de votre État.

TABLE DES MATIÈRES

1 TRANSPORT ET STOCKAGE	5
1.1 ÉVITER LES TEMPÉRATURES EXTRÊMES ET L'HUMIDITÉ	5
1.2 VÉRIFIER RÉGULIÈREMENT L'ÉTAT DE LA BATTERIE	5
2 ÉTENDUE DE LA LIVRAISON ET ÉLÉMENTS DE CONTRÔLE	7
2.1 UNITÉ DE CONTRÔLE	8
2.2 TÉLÉPHONE ANDROID	9
2.3 CHARGEUR ET ADAPTATEUR DE VOYAGE	9
2.4 CASQUE SANS FIL	9
2.5 SONDÉS	9
3 ASSEMBLAGE	11
3.1 OUTILS NÉCESSAIRES	11
3.2 FIXATION DE LA SONDE.....	11
3.3 ATTACHEZ LE SMARTPHONE.....	11
3.4 DÉTACHER LA SONDE	11
4 POUR COMMENCER	13
4.1 CHARGER LES BATTERIES INTERNES	13
4.2 PRÉPARATION DE L'APPAREIL ET DE L'APPLICATION ANDROID.....	13
4.3 COUPLER L'APPAREIL ANDROID AVEC LE DETECTEUR.....	16
4.4 INTERFACE DE L'APPLICATION OKM	16
4.5 COUPLER DES CASQUES SANS FIL	17
4.6 RÉGLER LA POSITION DU RÉTICULE	17
4.7 CALIBRER LE COMPAS	18
4.8 PARAMÈTRES.....	18

5 OPÉRATIONS	23
5.1 STIMULATEURS	23
5.2 ATTENTION PENDANT L'EXCAVATION.....	23
5.3 MODES DE FONCTIONNEMENT	23
5.4 FLUX BIONIQUE	24
5.5 FLUX IONIQUE.....	26
5.6 MAGNETOMETRE	28
5.7 BALAYAGE AU SOL 3D	30
5.8 BALAYAGE THERMIQUE.....	38
5.9 FLUX THERMO.....	42
5.10 EXPLORATEUR DE FICHIERS	44
5.11 TRANSFERT DE FICHER	45
6 ENTRETIEN	47
6.1 CONTRÔLE ET NETTOYAGE DE LA CENTRALE ET DES SONDÉS	47
6.2 VÉRIFIER LES MISES À JOUR DE L'APPLICATION	47
6.3 ENREGISTRER/VERIFIER LE DETECTEUR.....	47
6.4 ENTRETIEN ET RÉPARATION PAR OKM.....	47
7 DÉPANNAGE	49
8 DISPOSITION	55
9 SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES	57
9.1 UNITÉ DE CONTRÔLE	57
9.2 SONDÉS	57
10 REPRÉSENTATIONS ET GARANTIES	58
10.1 RECONNAISSANCES, REPRÉSENTATIONS ET GARANTIES.....	58
10.2 INDEMNISATION.....	59
10.3 LIMITATION DE RESPONSABILITÉ	59
10.4 MAINTENANCE ET ASSISTANCE	59
11 INDEX	61

TRANSPORT & STOCKAGE

1 TRANSPORT ET STOCKAGE

Protégez votre détecteur et ses accessoires en les rangeant dans l'étui protecteur dans un endroit frais et sec (50 à 75 °F | 10 à 25 °C). Débranchez la sonde de l'unité de contrôle et éteignez l'unité de contrôle avant d'emballer l'appareil et ses accessoires dans la mallette.

Utilisez l'étui de protection uniquement aux fins prévues. Garder loin des enfants!

DANGER

RISQUE D'ÉTOUFFEMENT ET D'ASPHYXIE ! Une couverture n'est pas un jouet ! Garder loin des enfants!



Lors de l'expédition, utilisez la boîte en carton d'origine ou un conteneur résistant similaire et fournissez un rembourrage suffisant autour de toutes les pièces.

1.1 ÉVITER LES TEMPÉRATURES EXTRÊMES ET L'HUMIDITÉ

Protégez votre appareil des températures extrêmes ainsi que de la poussière et de l'humidité pendant le transport et le stockage.

1.2 VÉRIFIER RÉGULIÈREMENT L'ÉTAT DE LA BATTERIE

Vérifiez régulièrement le détecteur s'il n'est pas utilisé pendant une longue période. Lors du stockage du Delta Ranger pendant de longues périodes, évitez de décharger complètement les batteries. Au lieu de cela, rechargez la batterie au moins tous les 3 mois et jusqu'à env. 90% de la capacité de charge maximale.

CONTENU DE LA LIVRAISON

2 ÉTENDUE DE LA LIVRAISON ET ÉLÉMENTS DE CONTRÔLE

L'étendue de la livraison dépend de la version de modèle sélectionnée : Light ou Professionnel.

		Lumière	Professionnel
je	Unité de contrôle	-	-
II	Smartphone Android avec application OKM	-	-
III	Chargeur	-	-
IV	Adaptateur de voyage	-	-
V	Casque avec câble de charge	-	-
VI	Sonde longue portée (L)	-	-
VII	Thermosonde (T)	-	-
VII	Sonde de balayage au sol (G)	-	-
IX	Ordinateur portable avec OKM Visualizer 3D Studio	-	-
X	Protecteur Cas	-	-



2.1 UNITÉ DE COMMANDE



- je** Support Smartphone – voir [3.3 Attacher un smartphone à la page 11](#).
- II** Éclairage LED pour éclairer les zones sombres.
- III** Raccord de sonde avec prise de sonde pour s'assurer que la sonde est correctement branchée - voir [3.2 Fixation de la sonde à la page 11](#).
- IV** Prise de charge (USB-C) pour charger l'unité de contrôle avec indicateur LED pour afficher l'état de charge pendant le chargement de la batterie interne - voir [4.1 Charger les batteries internes à la page 13](#). Étiquette avec des informations sur l'appareil telles que le numéro de série et le numéro de modèle - voir [6.3 Enregistrer/Vérifier le détecteur à la page 47](#). Pointeur laser pour régler la position du réticule - voir [4.6 Définir la position du réticule à la page 17](#).
- V** Bouton pour calibrer les capteurs bioniques – voir [5.4.1 Étalonner les capteurs bioniques à la page 24](#).
- VI** Déclencheur avec LED pour allumer et éteindre l'unité de contrôle. Contrôlez et confirmez diverses fonctions. La LED en forme d'anneau indique 4 états de connexion :
- | | |
|---------------------------|---|
| Vert clignotant | L'unité de contrôle est allumée et attend une connexion. Aucune sonde n'est connectée et l'application n'est pas connectée. |
| Vert en permanence | L'unité de contrôle est allumée et connectée avec succès à la sonde, mais l'application n'est pas connectée. |
| Bleu clignotant | L'unité de contrôle est allumée et connectée/connectée à l'application, mais aucune sonde n'est connectée. |
| Bleu en permanence | L'unité de contrôle est allumée et connectée avec succès à la sonde et à l'application. |
- IX** Poignée avec électrodes – voir [5.4.1 Étalonner les capteurs bioniques à la page 24](#).

2.2 SMARTPHONE ANDROID

L'unité de contrôle est contrôlée via une application pour smartphone Android. Pour des informations détaillées, reportez-vous aux sections respectives de ce manuel. Pour plus de paramètres et d'informations au-delà de l'utilisation de l'application OKM, reportez-vous au manuel du smartphone.

2.3 CHARGEUR ET ADAPTATEUR DE VOYAGE

L'unité de contrôle est chargée via un chargeur. Pour des informations détaillées, reportez-vous à [4.1 Charger les batteries internes à la page 13](#). Dans certains pays, l'utilisation de l'adaptateur de voyage peut être nécessaire.

2.4 CASQUE SANS FIL

Le smartphone Android peut être couplé avec des écouteurs sans fil via Bluetooth. Pour plus de détails les informations se réfèrent à [4.5 Jumeler un casque sans fil à la page 17](#). Pour plus de réglages et d'informations, reportez-vous respectivement aux manuels du smartphone et du casque.

2.5 SONDES

L'OKM Delta Ranger est équipé de différentes sondes selon l'édition acquise :



- je** Étiquette de la sonde
- II** Connecteur de sonde
- III** Entailler

Pour un montage correct, voir [3.2 Fixation de la sonde à la page 11](#).



2.6 ÉTUI DE PROTECTION

L'appareil et ses accessoires sont rangés et transportés dans un Protector Case – voir [1 TRANSPORT ET STOCKAGE à la page 5](#). Pour plus d'informations, reportez-vous à l'entretien et aux instructions de l'étui Protector.

3 ASSEMBLAGE



3.1 OUTILS NÉCESSAIRES

Aucun outil supplémentaire n'est requis pour assembler l'OKM Delta Ranger.

N'ouvrez pas l'appareil et/ou les accessoires. Il n'y a pas de pièces réparables par l'utilisateur final à l'intérieur.

3.2 FIXATION DE LA SONDE

Les sondes doivent toujours être fixées de la manière prescrite correspondant aux broches de la douille de la sonde.



AVIS

Assurez-vous que le connecteur de la sonde et les broches de la prise sont propres avant l'assemblage !

En fonction de la mesure, fixez la sonde à la prise de sonde :



1

Branchez le connecteur de la sonde dans la prise de la sonde. Notez la position correcte des broches !



2

Poussez avec précaution jusqu'à ce que l'encoche s'enclenche avec un dé clic perceptible.

3.3 FIXER LE SMARTPHONE



3

Soulevez le support pour smartphone.



4

Fixez le smartphone à l'aimant.

3.4 DÉTACHER LA SONDE



1

Appuyez sur l'encoche du connecteur de la sonde et maintenez-la enfoncée pour libérer la sonde.



2

Tirez la sonde avec précaution comme spécifié par le raccord de la sonde.

COMMENCER

4 POUR COMMENCER

4.1 CHARGER LES BATTERIES INTERNES



Chargez complètement l'unité de contrôle et le smartphone.

Pour charger les batteries internes, connectez le chargeur de l'alimentation à la prise de chargeur désignée. Utilisez l'adaptateur de voyage pour permettre une connexion entre le chargeur et une prise murale non compatible.

La progression de la charge est indiquée par le voyant LED à côté de la prise du chargeur : orange lors de la charge et vert lorsqu'elle est complètement chargée.

La charge complète de la batterie peut prendre jusqu'à 4 heures.



1

Localisez la prise du chargeur.



2

Retirer le capuchon de protection.



3

Branchez le câble de charge (USB-C).



4

Chargez le smartphone via le câble de charge.

4.2 PRÉPARER L'APPAREIL ANDROID ET L'APPLICATION

L'OKM Delta Ranger est équipé par défaut d'un smartphone Android préconfiguré avec l'application OKM Delta Ranger préinstallée et activée.

Vous pouvez installer et activer l'application OKM si :

- vous souhaitez utiliser votre propre appareil Android.
- vous souhaitez ajouter d'autres appareils Android.
- vous réinitialisez l'appareil Android préconfiguré.
- vous rencontrez des problèmes techniques avec l'application OKM.

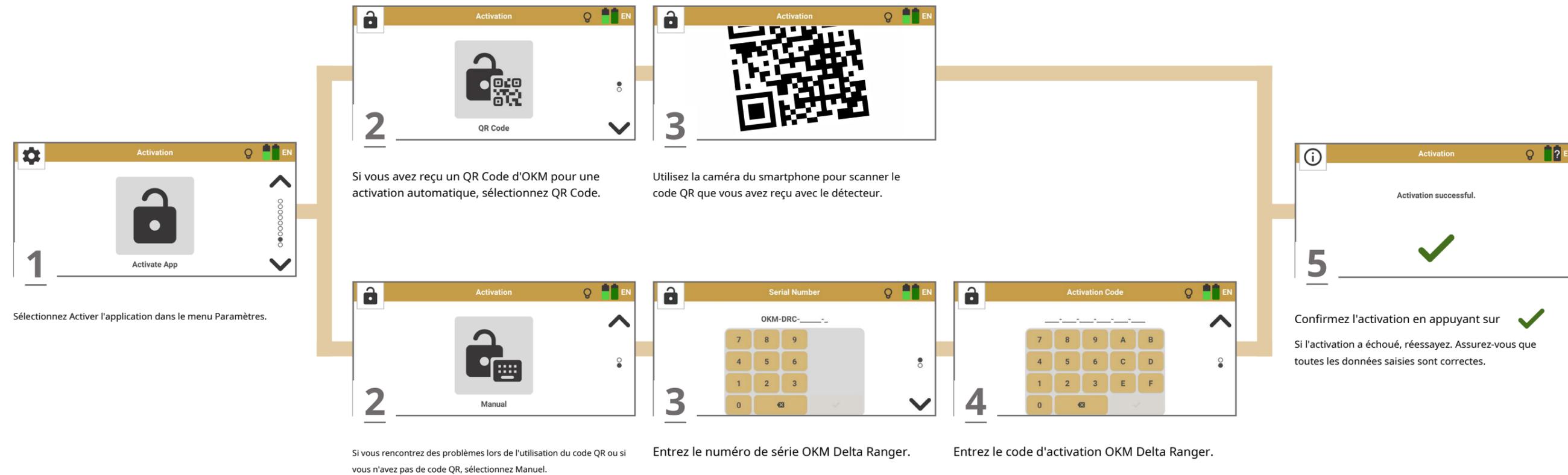
4.2.1 Télécharger et installer l'application OKM

L'application OKM Delta Ranger est généralement préinstallée sur le smartphone Android inclus. Parcourez les applications sur votre smartphone pour vous assurer que l'application OKM requise n'a pas encore été installée.

- Obtenez le fichier de téléchargement à partir de la boutique en ligne OKM ou contactez le support OKM.
- Téléchargez l'application OKM sur l'appareil Android.
- Installez l'application OKM sur l'appareil Android.
- Une fois l'installation réussie, démarrez l'application, sélectionnez Paramètres dans le menu principal et démarrez la mise à jour en appuyant sur l'icône.
- Une fois la mise à jour réussie, redémarrez l'application et procédez à l'activation - voir

[4.2.2 Activer l'application OKM à la page 14.](#)

4.2.2 Activer l'application OKM



4.3 COUPLER L'APPAREIL ANDROID AVEC LE DÉTECTEUR

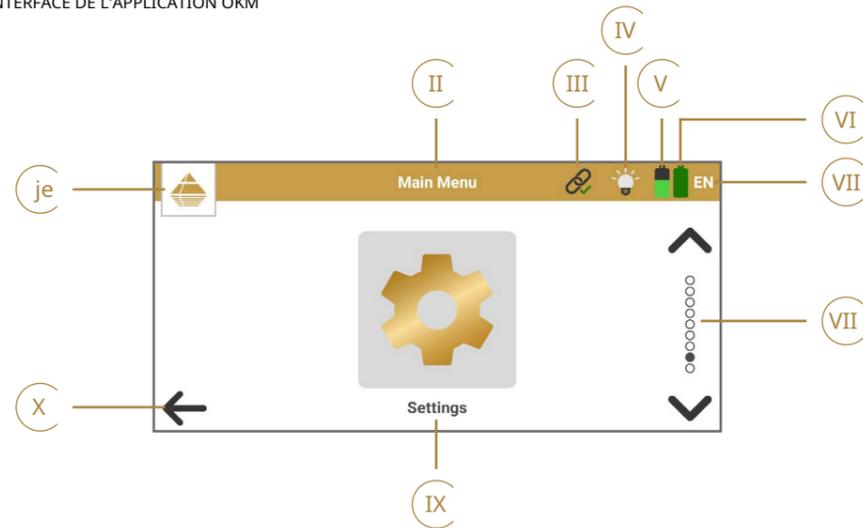


Appuyez sur la gâchette pour allumer l'unité de contrôle.

Allumez le smartphone. Appuyez sur l'icône de l'application OKM Delta Ranger pour démarrer l'application.

L'application établit automatiquement une connexion avec l'unité de contrôle, si elle est correctement activée.

4.4 INTERFACE DE L'APPLICATION OKM



- je L'icône de menu affiche le menu actif. Appuyez sur pour revenir au menu principal. Le titre indique le menu ou l'option active.
- II
- III L'état de connexion de l'application indique l'état de la connexion entre l'application et l'unité de contrôle.



- IV Éclairage LED : appuyez sur l'icône pour basculer entre ON et OFF :



- V État de la batterie du téléphone intelligent



- VI État de la batterie de l'unité de contrôle



- VII Le code de langue indique la langue sélectionnée – voir 4.8.1 Langue à la page 19.

- VII Barre latérale de navigation : appuyez sur les flèches pour parcourir les options. Les points indiquent le nombre d'options disponibles.

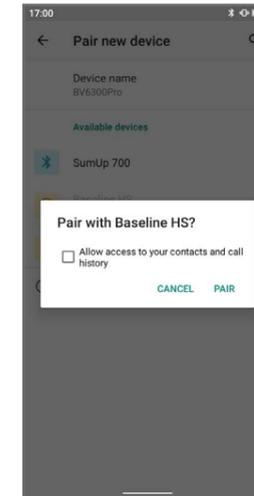
- IX Option sélectionnable : Appuyez sur l'icône pour entrer dans le menu ou lancer l'option.

- X Retourner au menu précédent.

CASQUE SANS FIL 4.5 PAIRES

Le retour acoustique du détecteur peut être fourni par des écouteurs au lieu des haut-parleurs du smartphone afin d'éviter d'attirer l'attention. Connectez un casque sans fil en le jumelant avec le smartphone :

Paramètres > Appareils connectés > Jumeler un nouvel appareil > Appareils disponibles > [Casque Bluetooth] SH de base



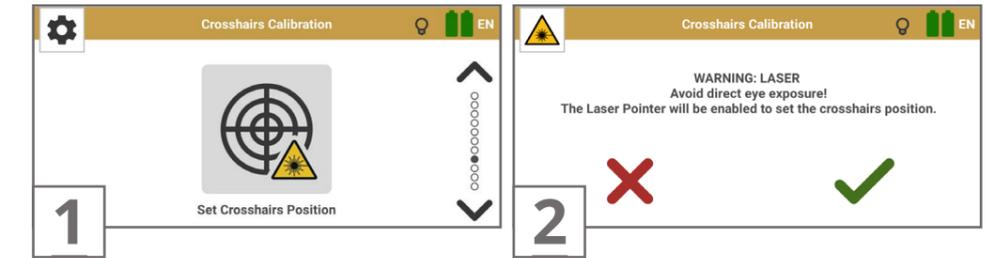
Ces paramètres peuvent varier d'un smartphone à l'autre. Reportez-vous au manuel de votre smartphone si vous rencontrez des difficultés pour coupler les écouteurs.

4.6 RÉGLER LA POSITION DU RÉTICULE



L'étalonnage du réticule est utilisé pour aligner le réticule (réticule) sur l'écran du smartphone avec le point laser sur un objet distant. Ce calibrage est recommandé avant d'effectuer une nouvelle mesure et à chaque fois que vous avez changé la position du smartphone sur l'unité de contrôle.

Assurez-vous que vous avez allumé l'unité de contrôle et branché la sonde longue portée (L) ou la sonde thermique (T).



Sélectionnez Paramètres dans le menu principal et appuyez sur l'icône Étalonnage du réticule.

Le pointeur laser est activé dès que vous confirmez avec ✓

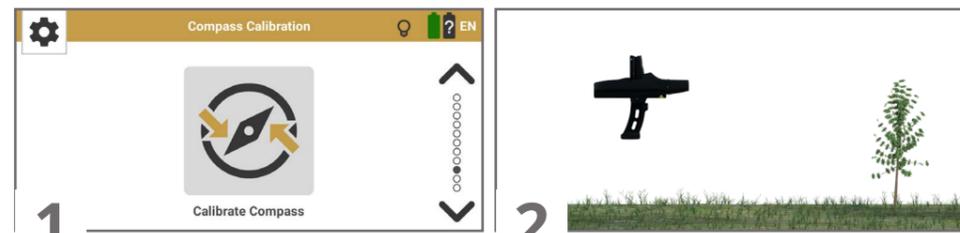


Dirigez la sonde vers un objet éloigné afin de voir clairement le point laser rouge.

Faites glisser le réticule vers la position correcte sur l'écran du smartphone : Centrez le réticule sur le point laser rouge. Confirmer avec .

4.7 CALIBRER LE COMPAS

L'étalonnage de la boussole garantit que les directions cardinales sont affichées correctement. Cet étalonnage est recommandé à chaque redémarrage du détecteur. Gardez une distance d'au moins 160 pi (50 m) des interférences ferromagnétiques (par ex. lignes électriques, clôture électrique).



Sélectionnez Paramètres dans le menu principal et appuyez sur l'icône Étalonage de la boussole.



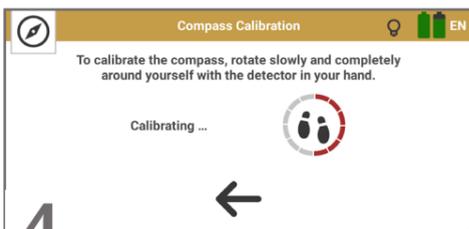
Appuyez sur la gâchette et tournez lentement autour de votre propre axe...



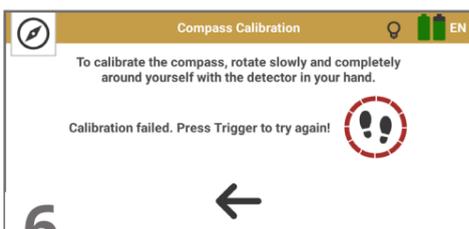
Après avoir terminé votre rotation à 360°, terminez le calibrage réussi avec ...



Assurez-vous de tenir l'unité de contrôle horizontalement.



... pendant que l'écran d'étalonnage est visible. Évitez de pivoter ou de balancer pendant l'étalonnage.



... ou réessayez le calibrage.

4.8 RÉGLAGES

Les préférences et configurations suivantes sont disponibles via le *Paramètres* menu:

Langue	voir 4.8.1 Langue à la page 19
Son	voir 4.8.2 Son à la page 19
Vibration	voir 4.8.3 Vibration à la page 19
GPS	voir 4.8.4 GPS à la page 19
Thème de l'application	voir 4.8.5 Thème d'application à la page 20
Unité de longueur	voir 4.8.6 Unité de longueur à la page 20
Unité de température	voir 4.8.7 Unité de température à la page 20
 Étalonage du réticule	voir 4.6 Définir la position du réticule à la page 17
 Étalonage de la boussole	voir 4.7 Étalonner la boussole à la page 18
 Activation	voir 4.2.2 Activer l'application OKM à la page 14
 Mise à jour	voir 6.2 Vérifier les mises à jour de l'application à la page 47

4.8.1 Langue



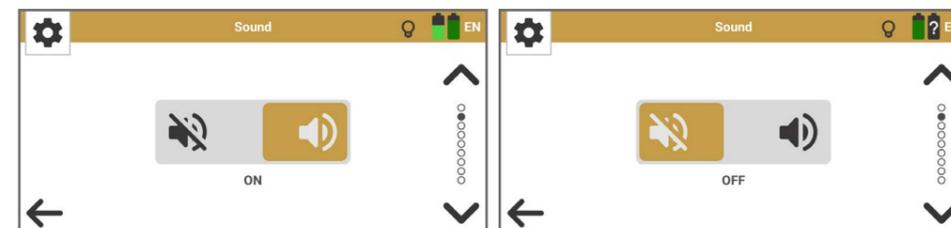
Utilisez le <> boutons pour parcourir les Langues disponibles. La sélection est automatiquement appliquée dès que vous revenez au menu précédent en appuyant sur ou passez à l'option de réglage suivante en appuyant sur .

La langue sélectionnée est indiquée dans la barre d'outils avec le code à 2 lettres selon ISO-639-1 :

العربية (AR)	Espagnol (ES)	Pologne (PL)
български (BG)	فارسی (FA)	Русский (RU)
Allemand (DE)	Français (FR)	Turquie (TR)
Ελληνικά (EL)	Italian (IT)	中文 (ZH)
Anglais (FR)	日本語 (JA)	

4.8.2 Son

L'application fournit un retour acoustique pour diverses fonctions. Appuyez sur le commutateur pour basculer entre SUR et DÉSACTIVÉ. Pour éviter d'attirer l'attention, vous pouvez utiliser des écouteurs Bluetooth (voir [4.5 Jumeler un casque sans fil à la page 17](#)) ou sélectionnez Son désactivé.



Le VOLUME est réglé via les boutons de contrôle du volume du smartphone ou Paramètres > Son > Volume multimédia.

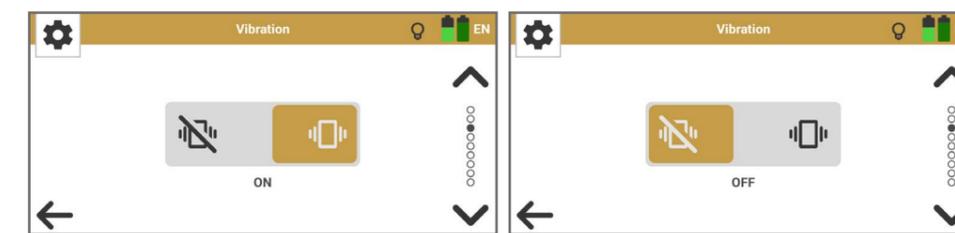
LES SONS TOUCHES sont réglés via le smartphone : Paramètres > Son > Avancé > Sons tactiles.

Ces paramètres sonores peuvent varier d'un smartphone à l'autre. Reportez-vous au manuel de votre smartphone si vous rencontrez des difficultés pour régler le volume et les sons tactiles.

4.8.3 Vibrations

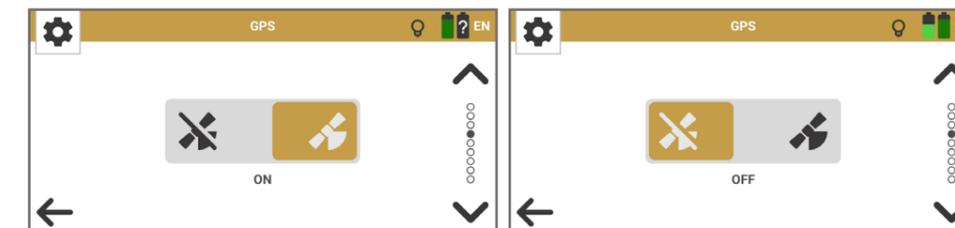
Appuyez sur le commutateur pour basculer entre SUR et DÉSACTIVÉ.

Les modes de fonctionnement Bionic Stream, Ionic Stream et Magnetometer fournissent un retour de vibration (via smartphone).



4.8.4 GPS

Les coordonnées GPS peuvent être enregistrées pour 3D Ground Scan et Thermo Scan, et seront enregistrées en tant que métadonnées de fichier de numérisation pour une documentation supplémentaire dans le logiciel Visualizer 3D Studio. Appuyez sur le commutateur pour basculer entre SUR et DÉSACTIVÉ.



OPÉRATIONS

5 OPÉRATIONS

5.1 Stimulateurs cardiaques

OKM Delta Ranger est un instrument de mesure passif qui n'émet pas d'ondes magnétiques. Clarifiez les interférences possibles avec votre médecin si vous portez un stimulateur cardiaque ou un appareil médical similaire.

Les champs magnétiques et les objets métalliques influencent les résultats du scan. Gardez le détecteur à au moins 160 pieds (50 m) des champs magnétiques, des moteurs électriques, des haut-parleurs, des téléphones, des clés et des bijoux.

Retirez les objets métalliques visibles tels que les canettes, les clous, les vis ou les débris de votre champ de balayage avant d'effectuer des mesures avec le détecteur.

5.2 ATTENTION PENDANT L'EXCAVATION



Une fois que vous obtenez un signal de cible clair, creusez soigneusement la zone autour de l'objet cible pour éviter d'endommager une découverte rare potentielle et minimiser la possibilité de faire exploser accidentellement de vieilles munitions.

Notez la couleur du sol près de la surface : Une couleur rougeâtre peut être un indicateur de traces de rouille de divers types de fusibles.

Faites attention à la forme des objets ciblés : les objets courbes ou ronds peuvent être des pièces de monnaie ou des alliances, mais peuvent également être des parties de munitions. Si vous identifiez des boutons, des anneaux ou des petites chevilles, fouillez particulièrement soigneusement.

5.3 MODES DE FONCTIONNEMENT

Les modes de fonctionnement suivants sont disponibles dans l'application OKM Delta Ranger :

	Flux bionique	voir5.4 Flux bionique à la page 24
	Flux ionique	voir5.5 Flux ionique à la page 26
	Magnétomètre	voir5.6 Magnétomètre à la page 28
	Analyse au sol 3D	voir5.7 Analyse du sol 3D à la page 30
	Balayage thermique	voir5.8 Thermo Scan à la page 38
	Flux thermique	voir5.9 Flux thermique à la page 42
	Explorateur de fichiers	voir5.11 Transfert de fichiers à la page 45

Les modes de fonctionnement sont activés dès que la bonne sonde est connectée.

5.4 FLUX BIONIQUE

Utilisez le mode de fonctionnement Bionic Stream pour détecter les objets en or récemment enterrés, l'or enterré depuis longtemps ainsi que les artefacts en or qui sont enterrés à de longues distances.

Assurez-vous d'avoir branché la sonde longue portée (L).

Ce mode de fonctionnement permet une orientation horizontale de la sonde.

5.4.1 Calibrer les capteurs bioniques

1

2

Démarrer le mode de fonctionnement *Flux bionique* en appuyant sur l'option dans le menu principal de l'application.

Saisissez la poignée avec votre main principale. Assurez-vous que la paume et les doigts touchent les électrodes.

3

4

De l'autre main, tournez le bouton très doucement pour calibrer les capteurs Bionic.

Définissez une valeur dans la plage verte - idéalement, atteignez la valeur la plus élevée possible proche de 254. Assurez-vous de maintenir la valeur stable pendant au moins 3 secondes. Confirmer avec .

Si le contact avec les électrodes est perdu pendant le calibrage ou la mesure, répétez le calibrage en appuyant sur

5.4.2 Écran de mesure



- Activer le pointeur laser pendant 5 s comme un outil supplémentaire pour viser l'objet cible. Vous pouvez corriger la position du réticule via Paramètres - voir [4.6 Définir la position du réticule à la page 17](#).
- Modifier le réticule (réticule) : appuyez pour modifier la conception du réticule. Choisissez parmi 5 options différentes. Votre choix est enregistré automatiquement.
- Recalibrer les capteurs bioniques, voir [5.4.1 Étalonner les capteurs bioniques à la page 24](#).
- Quittez Bionic Stream et revenez au menu principal.

Avant d'effectuer une mesure, assurez-vous d'avoir réglé la position du réticule en fonction de la zone de balayage prévue. Vous pouvez recalibrer le réticule quand vous le souhaitez.

5.4.3 Effectuer une mesure de triangulation

La triangulation (ou Cross Bearing) utilise deux ou plusieurs points simultanément pour fixer une position. Cette procédure permet de déterminer plus précisément un point cible potentiel et de vérifier les points cibles détectés.

1

Tenez la sonde horizontalement.

2

Scannez la zone à partir de la première position.

3

Déplacez lentement la sonde d'un côté à l'autre ...

4

... ainsi que de haut en bas.

5

Un hit est signalé par :

- rétroaction acoustique (si le son est activé)
- vibration (si la vibration est activée)
- retour visuel (réticule flashy)

6

Effectuez un balayage de contrôle à partir d'une direction différente à environ 80 à 1600 pieds (25 à 500 m) de distance de votre premier point.

7

Avant de procéder à la mesure, vous pouvez recalibrer la position du réticule - voir [4.6 Définir la position du réticule à la page 17](#) - et les capteurs bioniques - voir [5.4.1 Étalonner les capteurs bioniques à la page 24](#).

8

Dès que vous obtenez un coup au même endroit cible, il est probable qu'il s'agisse d'une cible potentielle. Vous pouvez effectuer d'autres analyses de contrôle pour vérifier le point cible.

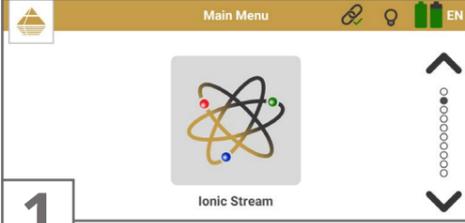
5.5 FLUX IONIQUE

Utilisez le mode de fonctionnement Ionic Stream pour détecter les objets enterrés depuis longtemps.

L **G** Assurez-vous d'avoir branché la sonde longue portée (L).

 Ce mode de fonctionnement permet une orientation horizontale de la sonde.

5.5.1 Calibrer les capteurs ioniques

1 

2 

Démarrer le mode de fonctionnement *Flux ionique* en appuyant sur l'option dans le menu principal de l'application.

Placez un objet de référence – un objet fait du même matériau que vous recherchez – devant vous. Visez-le avec la sonde se dirigeant vers le Nord.

3 

4 

Gardez une distance d'environ 4" (10 cm) entre la pointe de la sonde et l'objet de référence.

Confirmez en appuyant sur la zone de mise au point (ou en appuyant sur la gâchette ou en appuyant sur )
Continuez à viser l'objet et attendez la fin du compte à rebours.

5.5.2 Écran de mesure

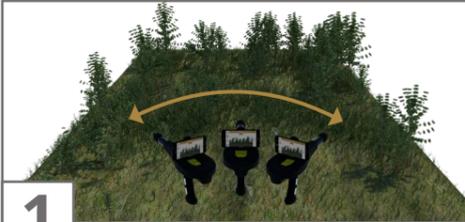


-  Activer le pointeur laser pendant 5 s comme un outil supplémentaire pour viser l'objet cible. Vous pouvez corriger la position du réticule via Paramètres - voir [4.6 Définir la position du réticule à la page 17](#).
-  Modifier le réticule (réticule) : appuyez pour modifier la conception du réticule. Choisissez parmi 5 options différentes. Votre choix est enregistré automatiquement.
-  Recalibrer les capteurs ioniques, voir [5.5.1 Étalonner les capteurs ioniques à la page 26](#).
-  Quittez Ionic Stream et revenez au menu principal.

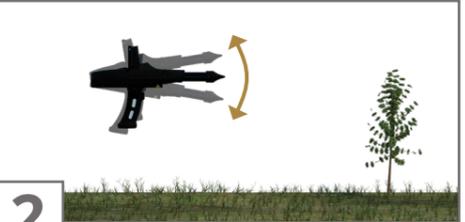
Avant d'effectuer une mesure, assurez-vous d'avoir réglé la position du réticule en fonction de la zone de balayage prévue. Vous pouvez recalibrer le réticule quand vous le souhaitez.

5.5.3 Effectuer une mesure de triangulation

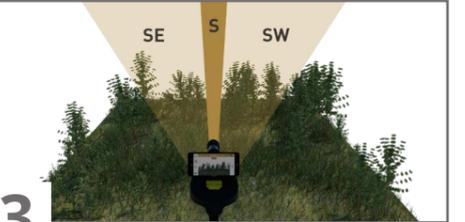
La triangulation (ou Cross Bearing) utilise deux ou plusieurs points simultanément pour fixer une position. Cette procédure permet de déterminer plus précisément un point cible potentiel et de vérifier les points cibles détectés.

1 

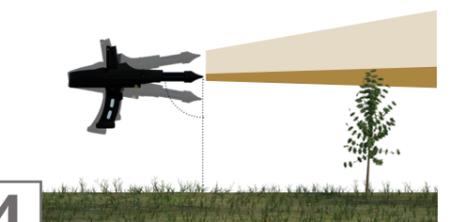
Déplacez lentement la sonde d'un côté à l'autre ...

2 

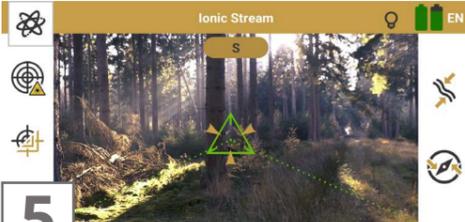
... ainsi que de haut en bas.

3 

Pour de meilleurs résultats de mesure, numérisez dans le flux d'ions naturel du champ géomagnétique : pointez toujours vers le sud, le sud-est ou le sud-ouest.

4 

Mesurer perpendiculairement au sol. Évitez de pointer le détecteur trop haut ou trop bas.

5 

Un hit est signalé par :

- rétroaction acoustique (si le son est activé)
- vibration (si la vibration est activée)
- retour visuel (réticule flashy)

6 

Effectuez un balayage de contrôle à partir d'une direction différente à environ 80 à 1600 pieds (25 à 500 m) de distance de votre premier point.

7 

Avant de procéder à la mesure, vous pouvez recalibrer la position du réticule.

8 

Dès que vous obtenez un coup au même endroit cible, il est probable qu'il s'agisse d'une cible potentielle.

Vous pouvez effectuer d'autres analyses de contrôle pour vérifier le point cible.

5.6 MAGNETOMETRE

Utilisez le mode de fonctionnement Magnétomètre pour détecter de petits objets métalliques tels que des clous, des vis et des fils en matériaux ferromagnétiques tels que le fer, le nickel et le cobalt à proximité de la surface. Supprimez ces éléments du champ d'analyse avant d'effectuer d'autres analyses !

Moins il y a de petits objets métalliques dans le sol, plus vous pouvez détecter des cibles en profondeur avec 3D Ground Scan.

De plus, utilisez le magnétomètre pour localiser les objets pendant l'excavation.

LTG Assurez-vous d'avoir branché la sonde Ground Scan (G).

Ce mode de fonctionnement permet l'orientation verticale et horizontale (courte portée) de la sonde.

5.6.1 Préparation de la mesure

1

Dirigez la sonde vers une surface neutre (non ferreuse et non magnétique).

2

Démarrer le mode de fonctionnement *Magnétomètre* en appuyant sur l'option dans le menu principal de l'application.

5.6.2 Écran de mesure

Vue du magnétomètre (par défaut)

Vue du pointeur Ferro

Basculez vers la vue Ferro Pointer.	Basculez vers la vue magnétomètre.
Effectuez un équilibre au sol : pointez la sonde vers une surface neutre (non ferreuse et non magnétique) et appuyez sur l'icône pour réinitialiser le graphique à barres.	Effectuez un équilibre au sol : pointez la sonde vers une surface neutre (non ferreuse et non magnétique) appuyez sur l'icône pour réinitialiser l'indicateur.
Changer la sensibilité du capteur : Appuyez pour basculer entre	
faible	
moyen	
haut	
Définissez une faible sensibilité lorsque vous utilisez le magnétomètre sur un terrain accidenté ou sur des champs de balayage à forte minéralisation.	
Quittez Magnétomètre et revenez au menu principal.	

5.6.3 Effectuer la mesure

1

Tenez la sonde verticalement. Déplacez le détecteur d'avant en arrière ...

... mais gardez l'orientation de la sonde parallèle à votre orientation de départ.

2

Déplacez le détecteur sur les côtés ...

... mais ne faites pas pivoter, balancer ou tourner la sonde.

3

Si le signal devient instable, pointez la sonde vers une surface neutre (non ferreuse et non magnétique)...

4

... et appuyez sur la gâchette ou appuyez sur pour un équilibre au sol. Le bargraphe est immédiatement réinitialisé à la ligne zéro.

Dans la vue Ferro Pointer, appuyez sur la ou appuyez sur la gâchette pour réinitialiser l'indicateur.

5.6.4 Interpréter la mesure

Le magnétomètre fournit

- retour acoustique (si le son est activé),
- retour de vibration (si la vibration est activée) et
- une représentation visuelle de base.

Dès que vous obtenez un signal clair, l'appareil a détecté une cible métallique potentielle devant (mesure horizontale) ou en dessous (mesure verticale) de la sonde respectivement.

Dès que la sonde est très proche de l'objet détecté, les valeurs atteignent leur maximum et indiquent un coup avec vibration.

Le graphique à barres affiche des pics BLEUS si la sonde pointe au pôle magnétique négatif d'un objet ferreux.

Le graphique à barres est dans la plage VERTE (proche de la ligne zéro) s'il n'y a pas de ferreux ou objet cible magnétique.

Le graphique à barres montre des pics ROUGE si la sonde pointe vers le pôle magnétique positif d'un objet ferreux.

L'indicateur est dans la zone BLEUE si la sonde pointe au pôle magnétique négatif d'un objet ferreux.

L'indicateur est dans la zone VERTE s'il n'y a pas de ferreux ou objet cible magnétique.

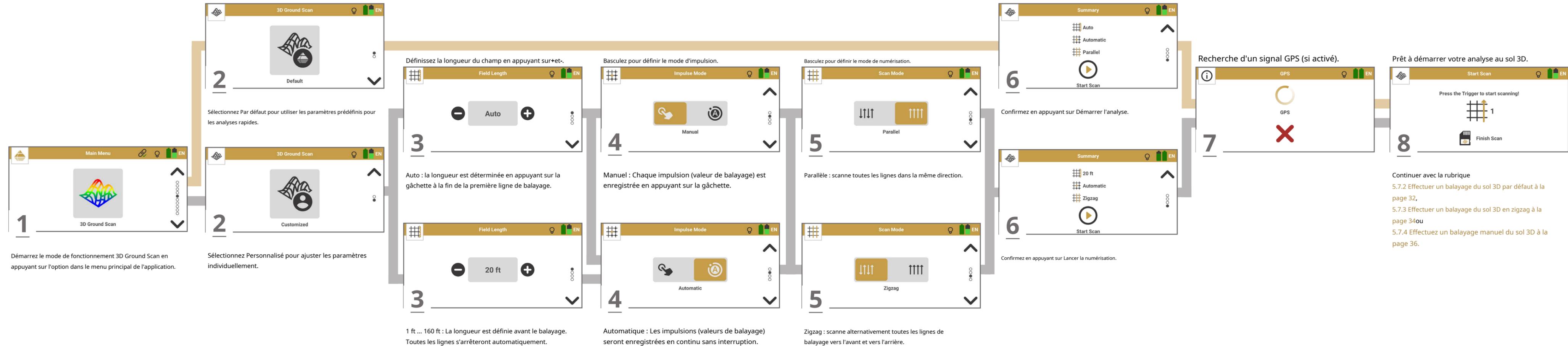
L'indicateur est dans le ROUGE zone si la sonde pointe vers le pôle magnétique positif d'un objet ferreux.

5.7 BALAYAGE SOL 3D

Utilisez le mode de fonctionnement 3D Ground Scan pour obtenir une visualisation détaillée des structures souterraines et des objets cibles potentiels pour une analyse plus approfondie dans Visualizer 3D Studio.

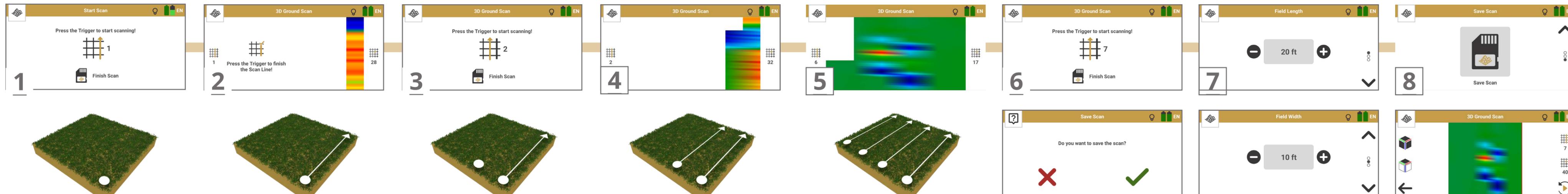
Pour en savoir plus, consultez le guide d'analyse du sol 3D.

5.7.1 Configurer la mesure



5.7.2 Effectuer un balayage au sol 3D par défaut

Les paramètres par défaut Longueur du champ : Auto | Mode Impulsion : Automatique | Mode de balayage : Parallèle
recommandé pour les utilisateurs de détecteurs débutants et permettant le balayage sur un terrain légèrement en pente.



Allez au point de départ de la première ligne de balayage (coin inférieur droit).

Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation.
Commencez à marcher dès que vous appuyez sur la gâchette.

Marchez jusqu'à la fin de la première ligne de balayage.
Appuyez sur la gâchette dès que vous atteignez son extrémité pour définir la longueur du champ pour les lignes suivantes.

Revenez à votre premier point de départ sans scanner et faites un pas vers la gauche : c'est le point de départ de la deuxième ligne de scan.

Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation.
Commencez à marcher dès que vous appuyez sur la gâchette.
Marchez parallèlement à votre première ligne de balayage et à la même vitesse. Le son impulsif doit s'arrêter à la fin de la ligne.

Revenir au dernier point de départ et faire un pas vers la gauche (sans scanner) : C'est le point de départ de la ligne de scan suivante.

Appuyez sur la gâchette pour lancer le balayage et marchez à la même vitesse jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la ligne de balayage.

Répétez cette opération pour numériser autant de lignes que vous le souhaitez.

Terminez la mesure en appuyant sur Terminer la numérisation

Confirmez l'enregistrement avec ou rejeter le scan

Si vous avez choisi d'enregistrer la numérisation, entrez la longueur et la largeur de champ que vous avez réellement mesurées.

Le fichier de numérisation s'ouvre dans l'Explorateur de fichiers - voir [5.10 Explorateur de fichiers](#) à la page 44.

L'image numérisée sera générée ligne par ligne pour vous aider à suivre vos progrès tout en mesurant.

Les premières lignes de balayage peuvent initialement sembler incorrectes. Cependant, l'image numérisée incohérente se stabilisera au cours de la numérisation.

5.7.3 Effectuer un balayage du sol 3D en zigzag

Les paramètres Longueur du champ : Individuel | Mode Impulsion : Automatique | Mode de balayage : Zigzag est recommandé pour les utilisateurs de détecteurs avancés et peut être appliqué sur un terrain plat.

1 Allez au point de départ de la première ligne de balayage (coin inférieur droit).
Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation. Commencez à marcher dès que vous appuyez sur la gâchette.

2 Parcourez la première ligne à une vitesse constante. L'application arrête automatiquement l'enregistrement des valeurs dès qu'elle atteint la longueur de champ prédéfinie et l'indique par un signal sonore perceptible.

3 Restez à la fin de la ligne de scan et faites un pas vers la gauche (sans scanner). Continuez à tenir la sonde dans la même direction que dans la première ligne de balayage.

4 Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation. Marchez parallèlement à votre première ligne de balayage mais en sens inverse jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la ligne de balayage.

5 Restez à la fin de la ligne de scan et faites un pas vers la gauche (sans scanner).

6 Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation. Marchez parallèlement à la première ligne de balayage (vers l'avant) et à la même vitesse jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la ligne de balayage.

7 Terminez la mesure en appuyant sur Terminer la numérisation ou rejeter le scan. Confirmez l'enregistrement avec .

8 Si vous avez choisi d'enregistrer la numérisation, vérifiez et corrigez/confirmez la longueur de champ prédéfinie et entrez la largeur de champ.

L'image numérisée sera générée ligne par ligne pour vous aider à suivre vos progrès tout en mesurant.

Les premières lignes de balayage peuvent initialement sembler incorrectes. Cependant, l'image numérisée incohérente se stabilisera au cours de la numérisation.

En mode de balayage Zigzag, toutes les lignes de balayage sont balayées en marchant vers l'avant et vers l'arrière. Cependant, les lignes de balayage doivent toujours être parallèles les unes aux autres et la sonde doit toujours pointer dans la même direction.

Le fichier de numérisation s'ouvre dans l'Explorateur de fichiers - voir [5.10 Explorateur de fichiers](#) à la page 44.

5.7.4 Effectuer un balayage manuel du sol en 3D

Les paramètres Longueur du champ : Auto | Mode Impulsion : Manuel | Mode de balayage : Parallèle
recommandé pour les terrains accidentés.

1 Allez au point de départ de la première ligne de balayage (coin inférieur droit).

Lors de l'utilisation du mode d'impulsion manuel, chaque impulsion (valeur de balayage) est déclenchée manuellement une par une en appuyant sur la gâchette.

Appuyez sur la gâchette pour démarrer la mesure. Faites un pas en avant et appuyez à nouveau sur la gâchette pour enregistrer une impulsion.

Continuez ainsi jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la première ligne de balayage. Appuyez sur Terminer la ligne de numérisation  pour définir la longueur du champ.

L'image numérisée sera générée ligne par ligne pour vous aider à suivre vos progrès tout en mesurant.

Les premières lignes de balayage peuvent initialement sembler incorrectes. Cependant, l'image numérisée incohérente se stabilisera au cours de la numérisation.

2 Revenez à votre premier point de départ sans scanner et faites un pas vers la gauche : c'est le point de départ de la deuxième ligne de scan.

Appuyez sur la gâchette pour enregistrer la première impulsion de votre deuxième ligne de balayage.

Faites un pas en avant et appuyez à nouveau sur la gâchette pour enregistrer l'impulsion suivante. Continuez jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la ligne de balayage.

Balayez parallèlement à votre première ligne de balayage avec la sonde se dirigeant dans la même direction que dans la première ligne de balayage.

L'application indique la fin de la ligne de balayage.

3 Revenir au dernier point de départ et faire un pas vers la gauche (sans scanner) : C'est le point de départ de la ligne de scan suivante.

Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation. Relâchez une impulsion à chaque pas en avant jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la ligne de balayage.

Répétez cette opération pour numériser autant de lignes que vous le souhaitez.

4 Terminez la mesure en appuyant sur Terminer la numérisation  avec  ou rejeter le scan

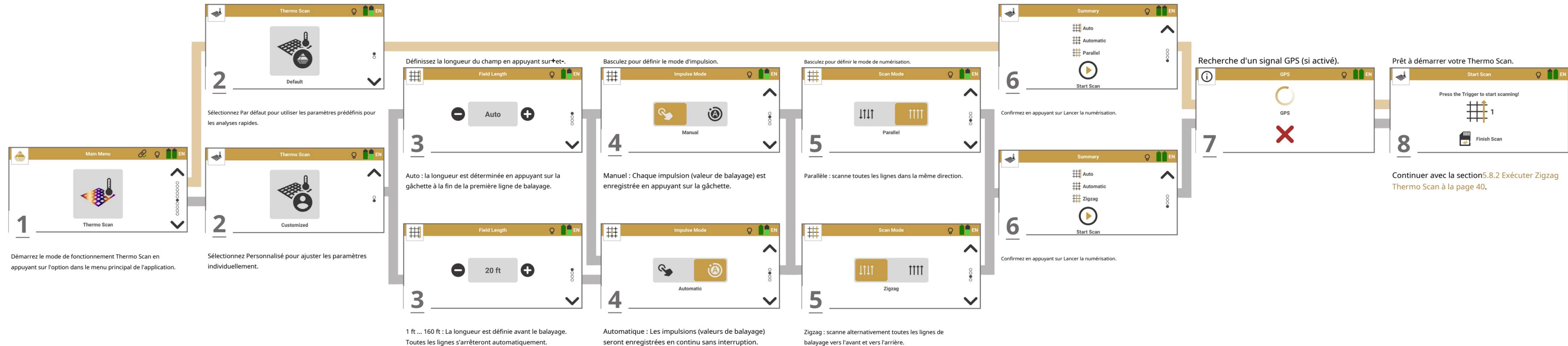
Si vous avez choisi d'enregistrer la numérisation, entrez la longueur et la largeur de champ que vous avez réellement mesurées.

Le fichier de numérisation s'ouvre dans l'Explorateur de fichiers - voir [5.10 Explorateur de fichiers](#) à la page 44.

5.8 BALAYAGE THERMIQUE

Utilisez le mode de fonctionnement Thermo Scan pour visualiser des structures cachées telles que des pièces, des grottes et des tunnels en fonction des écarts de température notables des surfaces. Ces visualisations permettent des analyses plus poussées dans Visualizer 3D Studio.

5.8.1 Configurer la mesure



5.8.2 Effectuer un balayage thermique en zigzag

Les paramètres Longueur du champ : Auto | Mode Impulsion : Automatique | Mode Scan : Zigzag est recommandé pour des mesures rapides avec une orientation horizontale de la sonde.

Pour les mesures avec une orientation verticale de la sonde, reportez-vous à 5.7.2 Effectuer un balayage du sol 3D par défaut à la page 32.



Pointez la sonde au point de départ de la première ligne de balayage (coin inférieur droit).

Appuyez sur la gâchette pour démarrer la première ligne de balayage. Commencez à déplacer la sonde vers le haut dès que vous appuyez sur la gâchette.

Déplacez la sonde vers le haut à une vitesse constante en suivant une ligne imaginaire jusqu'à la fin de votre champ de balayage.

Appuyez sur la gâchette dès que vous atteignez la fin de votre ligne de balayage pour définir la longueur de champ pour les lignes suivantes.

L'image numérisée sera générée ligne par ligne pour vous aider à suivre vos progrès tout en mesurant.

Les premières lignes de balayage peuvent initialement sembler incorrectes. Cependant, l'image numérisée incohérente se stabilisera au cours de la numérisation.

Continuez à pointer la sonde à la fin de la ligne de balayage. Faites un pas vers la gauche (sans scanner). La sonde pointe maintenant vers le prochain point de départ.

Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation. Déplacez la sonde parallèlement à votre première ligne de balayage mais vers le bas jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la ligne de balayage.

Déplacez la sonde à la même vitesse que dans la première ligne de balayage. Le son impulsif doit s'arrêter dès que vous atteignez la fin de la ligne.

En mode de balayage Zigzag, toutes les lignes de balayage sont balayées en déplaçant la sonde vers le haut et vers le bas. Cependant, les lignes de balayage doivent toujours être parallèles les unes aux autres.

Continuez à pointer la sonde à la fin de la ligne de balayage et faites un pas vers la gauche (sans balayage).

Appuyez sur la gâchette pour lancer la numérisation. Déplacez la sonde parallèlement à la première ligne de balayage (vers le haut) et à la même vitesse jusqu'à ce que vous atteigniez la fin de la ligne de balayage.

Répétez les étapes 3 à 5 pour scanner autant de lignes que vous le souhaitez : scannez les lignes impaires vers le haut, scannez les lignes paires vers le bas.

Suivez les instructions de l'application pour numériser dans la bonne direction.

Terminez la mesure en appuyant sur Terminer la numérisation

Confirmez l'enregistrement avec  ou rejeter le scan

Si vous avez choisi d'enregistrer la numérisation, entrez la longueur et la largeur de champ que vous avez réellement mesurées.

Le fichier de numérisation s'ouvre dans l'Explorateur de fichiers - voir 5.10 Explorateur de fichiers à la page 44.

5.9 FLUX THERMIQUE

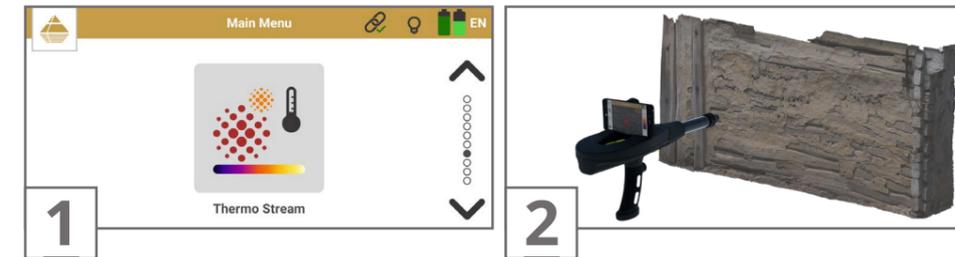
Utilisez le mode de fonctionnement Thermo Stream pour les explorations initiales d'emplacements inconnus afin de détecter des structures telles que des pièces cachées, des grottes et des tunnels derrière les murs et dans le sous-sol en fonction des écarts de température de surface notables.

L
G

Assurez-vous d'avoir connecté la sonde thermique (T).

Ce mode de fonctionnement permet une orientation horizontale (courte portée) et verticale de la sonde.

5.9.1 Effectuer la mesure



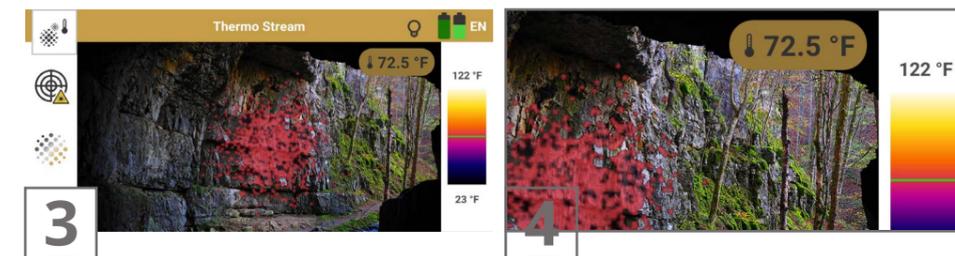
Démarrer le mode de fonctionnement *Flux thermique* en appuyant sur l'option dans le menu principal de l'application.



Pointez la sonde sur un objet cible de référence (par exemple un mur).

Vérifiez la position du nuage de points en appuyant sur l'icône du pointeur laser.

Pour corriger la position, voir [4.6 Définir la position du réticule à la page 17.](#)

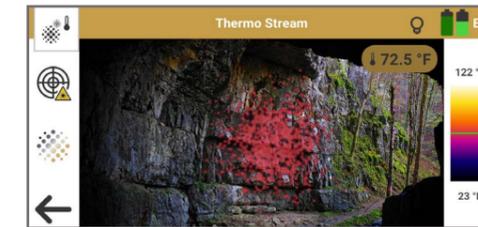


Déplacez la sonde librement et pointez-la sur n'importe quel objet ou zone cible que vous souhaitez mesurer.

La température de l'objet cible est indiquée par

- le nuage de points coloré,
- l'aiguille sur l'échelle de température,
- comme valeur mesurée.

5.9.2 Écran de mesure



Activer le pointeur laser pendant 5 s comme un outil supplémentaire pour viser l'objet cible. Vous pouvez corriger la position du nuage de points via Paramètres - voir [4.6 Définir la position du réticule à la page 17.](#)



Modifier l'opacité du nuage de points : réglez la transparence sur 3 niveaux pour voir plus clairement les objets cibles en arrière-plan. La valeur par défaut est définie sur une valeur intermédiaire.



Sortie *Flux thermique* et revenir au menu principal.

5.10 EXPLORATEUR DE FICHIERS

Utilisez l'explorateur de fichiers pour afficher vos fichiers numérisés stockés directement sur le smartphone et pour les ouvrir pour une première évaluation. Pour afficher les fichiers numérisés, aucune connexion à l'unité de contrôle n'est requise.



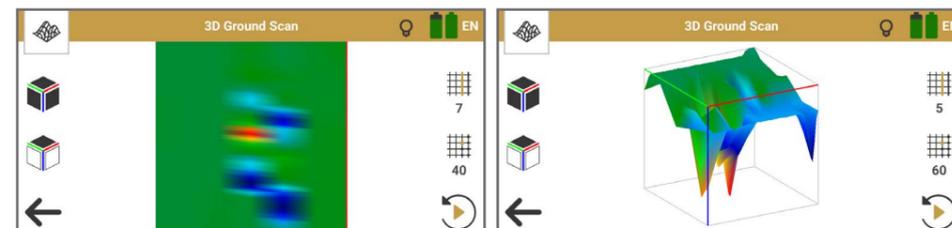
Démarrez l'explorateur de fichiers en appuyant sur l'option dans le menu principal de l'application.



Utilisez les flèches vers le haut et vers le bas pour parcourir le Thermo Scan enregistré ...

... et les fichiers 3D Ground Scan. Appuyez sur l'image d'aperçu pour ouvrir la numérisation.

5.10.1 Analyse du sol en 3D



Vue de dessus du balayage du sol 3D (2D)

Vue en perspective du balayage au sol 3D (3D)

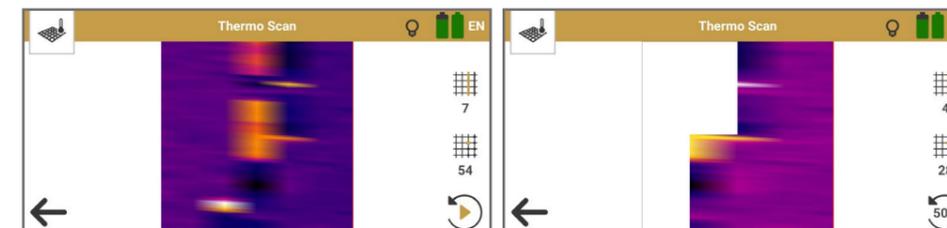
Utilisez des gestes intuitifs pour revoir en détail l'image 3D Ground Scan sur le smartphone :

- Rotation : faites glisser en déplaçant un doigt sur l'écran pour faire pivoter l'image numérisée.
- Déplacer : Touchez avec deux doigts et faites glisser l'image numérisée vers l'endroit souhaité.
- Échelle : pincer pour effectuer un zoom arrière et écartez pour effectuer un zoom avant.

	Affichez l'image numérisée dans la vue supérieure pour obtenir un premier aperçu de votre champ de numérisation.
	Affichez l'image numérisée dans la vue en perspective pour une première analyse.
	Nombre de lignes de balayage effectuées dans cette mesure. Pendant la relecture, le numéro actuel est affiché correspondant à l'image numérisée.
	Nombre d'impulsions par ligne de balayage. Pendant la relecture, le numéro actuel est affiché correspondant à l'image numérisée.
	Rejouez la mesure pour suivre la progression de l'image numérisée au cours de la mesure.
	Relecture en cours : Le pourcentage indique la proportion de l'image numérisée qui a déjà été traitée. Appuyez sur l'icône pour annuler la relecture et afficher l'image numérisée complète.
	Quittez le fichier d'analyse et revenez à l'explorateur de fichiers.

Pour une analyse plus détaillée, transférez les fichiers numérisés vers un ordinateur portable Windows et ouvrez-les dans Visualizer 3D Studio - voir [5.11 Transfert de fichiers à la page 45](#).

5.10.2 Revoir Thermo Scan



Vue de dessus Thermo Scan (2D)

Thermo Scan Replay en cours

Thermo Scan cartographie les températures de surface mesurées dans une image 2D.

	Nombre de lignes de balayage effectuées dans cette mesure. Pendant la relecture, le numéro actuel est affiché correspondant à l'image numérisée.
	Nombre d'impulsions par ligne de balayage. Pendant la relecture, le numéro actuel est affiché correspondant à l'image numérisée.
	Rejouez la mesure pour suivre la progression de l'image numérisée au cours de la mesure.
	Relecture en cours : Le pourcentage indique la proportion de l'image numérisée qui a déjà été traitée. Appuyez sur l'icône pour annuler la relecture et afficher l'image numérisée complète.
	Quittez le fichier d'analyse et revenez à l'explorateur de fichiers.

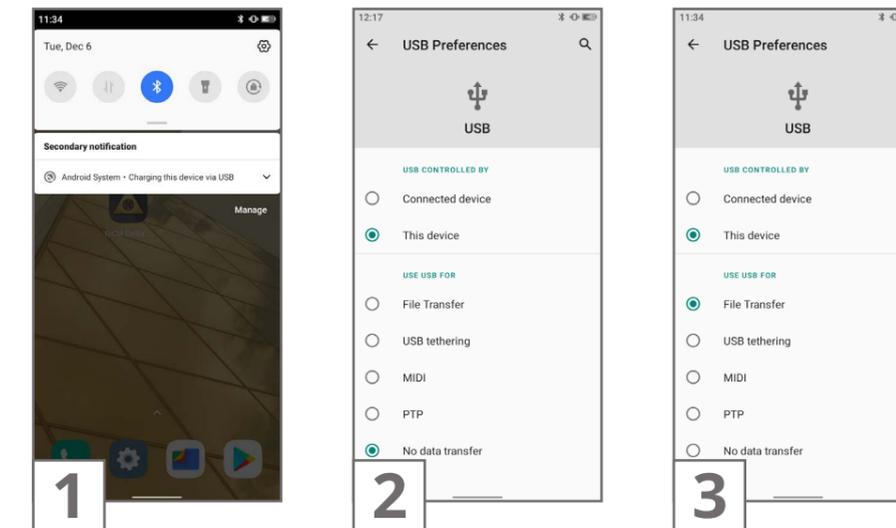
Pour une analyse plus détaillée, transférez les fichiers numérisés vers un ordinateur portable Windows et ouvrez-les dans Visualizer 3D Studio - voir [5.11 Transfert de fichiers à la page 45](#).

5.11 TRANSFERT DE FICHER

Les fichiers de numérisation OKM enregistrés sont stockés dans la mémoire interne du smartphone :
 Stockage interne > Documents > OKM > DeltaRanger > Groundscan
 Stockage interne > Documents > OKM > DeltaRanger > thermoscan

Transférez les fichiers numérisés en connectant le smartphone à l'ordinateur portable via un câble USB. Pour transférer des fichiers numérisés, aucune connexion à l'unité de contrôle n'est requise.

Sur votre smartphone, activez la connexion USB pour transférer n'importe quel fichier :



Balayez vers le bas pour ouvrir la notification.

Appuyez pour plus d'options.

Définissez les préférences USB sur Transfert de fichiers.

Après avoir défini avec succès les préférences USB sur le transfert de fichiers, ouvrez l'explorateur de fichiers sur l'ordinateur portable et accédez au stockage interne :

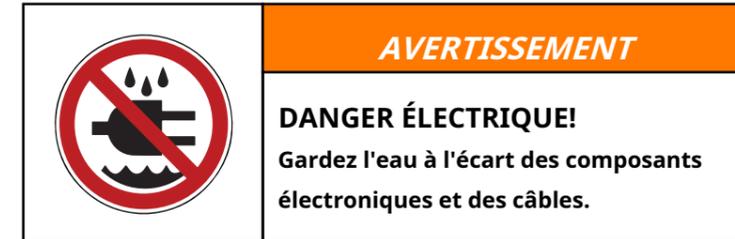
Mon PC > [Smartphone] > Stockage partagé interne > Documents > OKM > DeltaRanger BV6300Pro

Copiez les fichiers numérisés sur le notebook et ouvrez les fichiers dans Visualizer 3D Studio.

Si le smartphone ne s'affiche pas dans Mon PC, assurez-vous que les pilotes de Windows sont correctement configurés (voir Gestionnaire de périphériques Windows).

ENTRETIEN

6 ENTRETIEN

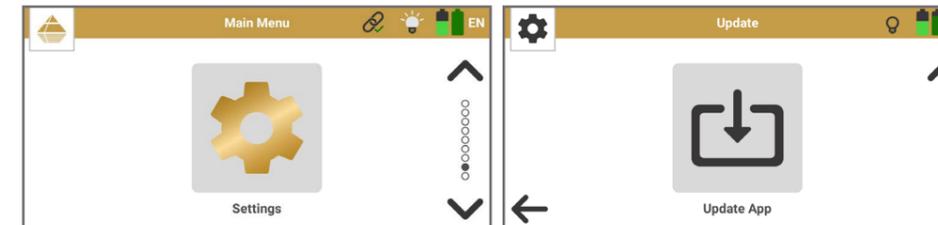


6.1 VÉRIFICATION ET NETTOYAGE DE LA CENTRALE ET DES SONDÉS

Pour toujours obtenir les meilleures performances de votre détecteur, nettoyez-le régulièrement et vérifiez qu'il n'est pas endommagé.

- Maintenez l'unité de contrôle et les sondes à l'écart des champs magnétiques puissants.
- Éviter de pénétrer l'eau, la poussière et la saleté. Si vous couvrez l'unité de contrôle avec un sac en plastique, assurez-vous qu'elle peut « respirer » pour éviter la surchauffe et la condensation à l'intérieur.
- Vérifiez les blocages dans la prise de la sonde, la prise du chargeur et les connecteurs de la sonde et retirez toute saleté et particules.
- Nettoyez l'unité de contrôle et les sondes avec un chiffon doux, humide et non pelucheux après chaque utilisation. Ne pas utiliser de détergents ou de produits à polir.
- Rechargez régulièrement les batteries, voir [4.1 Charger les batteries internes à la page 13](#).

6.2 VÉRIFIER LES MISES À JOUR DE L'APPLICATION



Assurez-vous que le Wi-Fi du smartphone est activé et connecté à Internet.

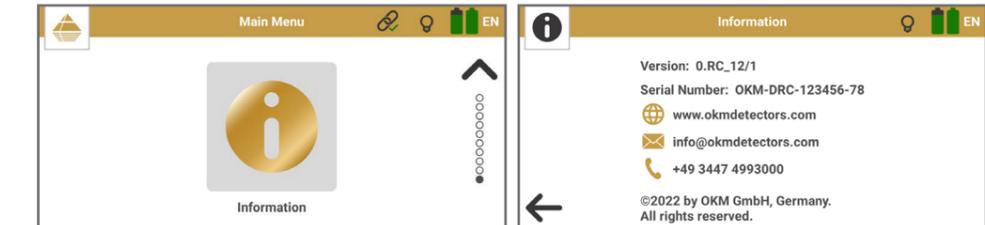
Sélectionnez Paramètres dans le menu principal.

Appuyez sur Mettre à jour l'application pour commencer à rechercher de nouvelles mises à jour. Si vous disposez de la dernière version ou si une erreur s'est produite, confirmez le message en appuyant sur . Sinon, téléchargez et installez la nouvelle mise à jour.

6.3 ENREGISTRER/VÉRIFIER LE DÉTECTEUR

Afin d'enregistrer votre détecteur et/ou de vérifier l'authenticité du détecteur, le fabricant OKM GmbH a besoin d'informations sur votre appareil. Vous pouvez les trouver dans le menu Informations :

- Version de l'application/micrologiciel
- Numéro de série
- Coordonnées de l'OKM



Obtenez plus d'informations sur l'enregistrement et la vérification sur www.okmdetectors.com/service

6.4 ENTRETIEN ET RÉPARATION PAR OKM

N'essayez pas de réparer l'appareil vous-même. En cas de problèmes techniques, lisez d'abord le chapitre [7 DÉPANNAGE à la page 49](#). Si votre problème n'est pas répertorié ou ne peut pas être résolu, contactez votre revendeur local (répertorié sur www.okmdetectors.com/dealers) et/ou le fabricant

OKM GmbH Julius-Zinkeisen-Str. 7 04600 Altenbourg Allemagne	La toile: www.okmdetectors.com E-mail: info@okmdetectors.com Téléphone: + 49 3447 499 3000 Whatsapp/SMS : +49 162 419 2147	Facebook: détecteurs de métaux okm Instagram : okmdétecteurs Youtube: okmdétecteurs
--	--	---

Les réparations doivent toujours être effectuées par du personnel autorisé, par exemple votre revendeur et/ou le fabricant. Cela nécessite une consultation préalable.

Si l'appareil est défectueux et qu'il s'agit d'un cas de garantie, reportez-vous à [10 REPS & GARANTIES à la page 58](#). Si l'appareil est défectueux mais qu'il ne s'agit pas d'un cas de garantie, vous pouvez utiliser le service OKM Device Check, qui comprend :

1. Après consultation préalable, envoyez l'appareil à votre revendeur local ou à OKM conformément aux instructions de transport [1 TRANSPORT ET STOCKAGE à la page 5](#).
2. Le personnel OKM autorisé vérifie la fonctionnalité de l'appareil.
3. Si un défaut est constaté, un devis de réparation vous est fourni.
4. Vous acceptez d'autoriser la réparation ou de rejeter l'offre.
5. Vous récupérez votre appareil. Le client est responsable des frais d'expédition et d'assurance.

DÉPANNAGE

7 DÉPANNAGE

ERREUR	PROBLÈME POSSIBLE	SOLUTION
L'unité de contrôle ne s'allume pas.	La batterie interne est faible ou vide. La température ambiante est trop basse ou trop élevée.	Charger la batterie – voir 4.1 Charger les batteries internes à la page 13 . Votre appareil ne fonctionnera pas si la température ambiante est inférieure à 14 °F (-10 °C) ou supérieure à 140 °F (60 °C).
L'unité de contrôle ne s'éteint pas.	La gâchette a été relâchée trop tôt.	Maintenez la gâchette enfoncée pendant au moins 3 secondes pour éteindre le détecteur.
L'unité de contrôle ne démarre pas la charge.	La température ambiante est trop basse ou trop élevée. Le câble peut être endommagé.	Votre appareil ne se chargera pas si la température ambiante est inférieure à 14 °F (-10 °C) ou supérieure à 140 °F (60 °C). Assurez-vous d'une température comprise entre 50 et 77 °F (10 et 25 °C) et attendez que la condensation éventuelle (humidité) se soit évaporée avant de commencer à charger ou d'allumer l'appareil. Vérifiez le câble de charge avec le smartphone pour vous assurer qu'il fonctionne correctement ou essayez un autre câble USB-C standard.
Le mode de fonctionnement ne démarre pas et je vois l'écran suivant :	L'unité de contrôle n'est pas sous tension. L'unité de contrôle n'est pas correctement connectée à l'application OKM.	Allumez l'unité de contrôle en appuyant sur la gâchette. Appuyez sur la croix rouge pour réessayer d'établir une connexion. Si cela ne fonctionne pas, redémarrez l'application et l'unité de contrôle : maintenez la gâchette pendant 3 secondes jusqu'à ce que l'unité de contrôle s'éteigne. Appuyez ensuite à nouveau sur la gâchette pour le rallumer.
Le mode de fonctionnement ne démarre pas et je vois l'écran suivant :	La sonde requise n'est pas connectée.	Branchez la sonde longue portée (L). Voir 3.2 Fixation de la sonde à la page 11 .



Le mode de fonctionnement ne démarre pas et je vois l'écran suivant :



La sonde requise n'est pas connectée.

Branchez la sonde longue portée (L). Voir [3.2 Fixation de la sonde à la page 11.](#)

Le mode de fonctionnement ne démarre pas et je vois l'écran suivant :



La sonde requise n'est pas connectée.

Branchez la sonde Ground Scan (G). Voir [3.2 Fixation de la sonde à la page 11.](#)

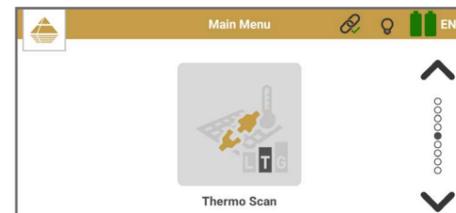
Le mode de fonctionnement ne démarre pas et je vois l'écran suivant :



La sonde requise n'est pas connectée.

Branchez la sonde Ground Scan (G). Voir [3.2 Fixation de la sonde à la page 11.](#)

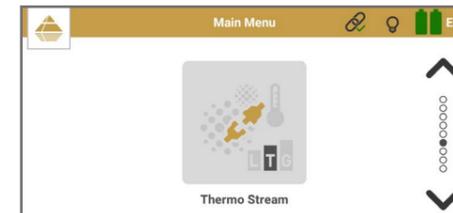
Le mode de fonctionnement ne démarre pas et je vois l'écran suivant :



La sonde requise n'est pas connectée.

Branchez la sonde thermique (T). Voir [3.2 Fixation de la sonde à la page 11.](#)

Le mode de fonctionnement ne démarre pas et je vois l'écran suivant :



La sonde requise n'est pas connectée.

Branchez la sonde thermique (T). Voir [3.2 Fixation de la sonde à la page 11.](#)

Le pointeur laser ne s'allume pas.

Le pointeur laser est disponible via le menu Paramètres ou dans le mode d'étalonnage du réticule de Bionic Stream, Ionic Stream ou Thermo Stream.

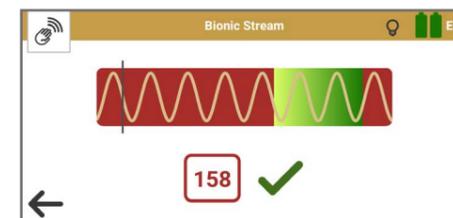
Sélectionnez le menu approprié et appuyez sur l'icône Étalonnage du réticule - voir [4.6 Définir la position du réticule à la page 17.](#)



RAYONNEMENT LASER

Évitez l'exposition directe des yeux !

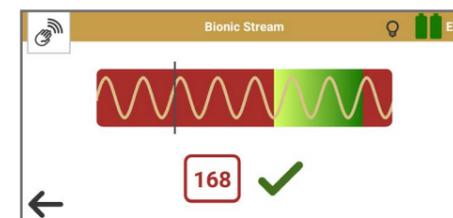
L'indicateur d'étalonnage du capteur dans le Bionic Stream ne bouge pas.



La main ne touche pas les électrodes.

Saisissez la poignée de sorte que la paume et tous les doigts touchent les électrodes des deux côtés. Avec l'autre main, tournez le bouton et confirmez la valeur souhaitée en appuyant sur dans l'application - voir [5.4.1 Étalonner les capteurs bioniques à la page 24.](#)

Je n'obtiens pas les meilleures valeurs lors de l'étalonnage de Bionic Stream.



Les doigts qui touchent les électrodes ont été déplacés pendant l'étalonnage.

Saisissez la poignée de sorte que la paume et tous les doigts touchent les électrodes des deux côtés. De l'autre main, tournez le bouton et confirmez la valeur souhaitée en appuyant sur l'application au lieu d'appuyer sur la gâchette de la poignée - voir [5.4.1 Étalonner les capteurs bioniques à la page 24.](#)

8 ÉLIMINATION

Jetez l'appareil ou ses composants conformément aux réglementations locales.

**RECYCLEZ LES PRODUITS USAGÉS !**

La réutilisation prolonge la durée de vie des produits et contribue à la réduction à la source des matières premières.

**RECYCLEZ CORRECTEMENT !**

Ne jetez pas les appareils avec piles intégrées dans les poubelles ou les bacs de recyclage municipaux.

**ÉTOUFFER ET RISQUE D'ASPHYXIE !**

Un sac plastique n'est pas un jouet ! Garder loin des enfants!

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

9 SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

Fabricant	OKM GmbH
Taper	Détecteur de trésor
Modèle	DR-A01

Les spécifications techniques sont des valeurs médianes. De légères variations sont possibles pendant le fonctionnement.

9.1 UNITÉ DE COMMANDE

Dimensions (L x l x H)	11,8 x 5,3 x 8,7" 300 x 135 x 220 mm
Poids	22,6 onces 640g
Batterie	Li-ion, non amovible
Entrée (max)	5 V CC, 2 A, 10 W
Temps de charge	3,5 heures à 50 – 86 °F 10 – 30 °C env. 24h
Temps de fonctionnement	°C env. 24h
Fréquence d'échantillonnage du processeur/processeur principal	Cortex M3, 32 MHz 1024 valeurs/seconde
Résolution de mesure	16 bits
Température de fonctionnement	23 – 122 °F -5 – 50 °C
Température de stockage	- 4 – 158 °F -20 – 70 °C 5
L'humidité de l'air	%– 75 %
Boussole	Oui
Imperméable	Non

9.1.1 Laser

Distance du faisceau laser	max. 490 pieds
Sortie laser	150m max. 2,5 mW
Longueur d'onde émise	650 nm
Classe Laser	3R (EN 60 825-1) 23 –
Température de fonctionnement	122 °F -5 – 50 °C

9.1.2 Transfert de données

Technologie	Bluetooth 5.2
Gamme de fréquences	2,4 – 2,4835 GHz
Taux de transfert maximal	1Mbps
Sensibilité de réception	- 85 dBm
Portée maximale	environ. 25 pieds 8m (Ligne de Vue)

9.2 SONDES

9.2.1 Sonde longue portée (L)

Longueur	7,7" 195 mm
Diamètre	1,6" 40 mm
Lester	3,7 onces 105g
Technologie de capteur	SCMI-15-D / LD-4E

9.2.2 Thermosonde (T)

Longueur	9,1" 230mm
Diamètre	1,6" 40 mm
Lester	3,9 onces 110g
Technologie	Infrarouge sans contact
Température de surface optimale	50 – 77 °F 10 – 25 °C
Plage de température	23 – 122 °F -5 – 50 °C
Résolution	32,2 °F 0,1 °C
Précision	±33,8 °F ±1 °C
Angle d'ouverture	5° (± 2,5°)

9.2.3 Sonde de balayage au sol (G)

Longueur	18,7" 475mm
Diamètre	1,6" 40 mm
Lester	5,8 onces 165 g
Technologie de capteur	SCMI-15-D

10 REPRÉSENTATIONS ET GARANTIES

Dans la mesure applicable, le fabricant OKM garantit que les Marchandises sont exemptes de défauts matériels de fabrication et de matériaux, tant que ces Marchandises sont utilisées conformément à leur utilisation prévue et en stricte conformité avec les instructions d'OKM, pendant une période de

- DEUX (2) ANS pour les nouveaux appareils et les appareils de démonstration,
- DOUZE (12) MOIS pour les appareils utilisés,
- SIX (6) MOIS pour les batteries internes, les blocs d'alimentation, les chargeurs et les adaptateurs de voyage,

le délai court à compter de la date de facturation desdites Marchandises au Client.

10.1 RECONNAISSANCES, REPRÉSENTATIONS ET GARANTIES

LA GARANTIE ÉNONCÉE DANS CETTE SECTION REMPLACE TOUTES LES AUTRES GARANTIES (EXPRESSES OU IMPLICITES), DROITS OU CONDITIONS, ET LE CLIENT RECONNAÎT QU'À L'EXCEPTION D'UNE TELLE GARANTIE LIMITÉE, LES PRODUITS SONT FOURNIS « EN L'ÉTAT ». " LA SOCIÉTÉ DÉCLINE SPÉCIFIQUEMENT, SANS LIMITATION, TOUTE AUTRE GARANTIE, EXPRESSE OU IMPLICITE, DE QUELQUE NATURE QUE CE SOIT, Y COMPRIS, SANS S'Y LIMITER, LES GARANTIES IMPLICITES DE QUALITÉ MARCHANDE ET D'ADÉQUATION À UN USAGE PARTICULIER, D'ABSENCE DE CONTREFAÇON ET LES GARANTIES DÉCOULANT D'UN COURS DE PERFORMANCE, UN COURS D'UTILISATION COMMERCIALE OU COMMERCIALE.

Le Client déclare et garantit, en concluant le Contrat et en acceptant les Services et/ou les Marchandises d'OKM, que l'exécution, la livraison et l'exécution du Contrat par le Client ont été dûment autorisées par toute action corporative appropriée de la part du Client, et le Contrat constitue une obligation valide et contraignante du Client qui lui est opposable conformément à ses termes.

Le Client s'engage à inspecter les Marchandises livrées dès leur réception. Si le Client constate des défauts et/ou rencontre des problèmes techniques, il s'engage à contester la revendeur cal d'abord (répertorié à www.okmdetectors.com/dealers). Si le client ne peut pas résoudre le problème avec le revendeur local, le client contactera le fabricant OKM :

OKM GmbH	La toile:	www.okmdetectors.com	Facebook:	détecteurs de métaux okm
Julius-Zinkeisen-Str. 7	E-mail:	info@okmdetectors.com	Instagram :	okmdétecteurs
04600 Altenbourg	Téléphone:	+ 49 3447 499 3000	Youtube:	okmdétecteurs
Allemagne	Whatsapp/SMS :	+49 162 419 2147		

Les défauts doivent être réclamés immédiatement par écrit (au plus tard 7 jours après réception) en utilisant le formulaire OKM RMA fourni à www.okmdetectors.com/rmaet y compris la preuve d'achat originale (par exemple, facture).

Les marchandises faisant l'objet de réclamations doivent être remises au revendeur local et/ou au fabricant OKM pour inspection. Le Client s'engage à ne pas renvoyer la Marchandise sans

consultation. Le Client doit contacter le revendeur local et/ou le fabricant avant de retourner la Marchandise.

Les frais d'expédition (y compris les frais, l'assurance, etc.) vers le revendeur et/ou le fabricant local ne sont pas couverts par le revendeur ou le fabricant et sont à la charge du client.

10.2 INDEMNISATION

Le dépôt d'une demande de garantie n'implique pas automatiquement un remboursement. Si un défaut fonctionnel ou matériel survient et est réclamé pendant la période de garantie, le fabricant OKM a le droit de remédier au défaut et fournit les services de garantie suivants à ses propres frais :

- la rectification et la réparation de l'appareil ou du ou des composants défectueux
- remplacement du ou des composants défectueux
- remplacement par un nouvel appareil.

Après rectification ou remplacement, le retour des Marchandises du fabricant OKM au Client ou au revendeur local assigné est couvert par OKM et comprend une assurance d'expédition.

Dans les cas où l'erreur ne peut pas être éliminée, les tentatives d'élimination sont déraisonnables ou l'élimination de l'erreur a complètement échoué, le Client peut choisir de

- demander une réduction du prix d'achat
- résilier le contrat et obtenir le remboursement du prix d'achat.

Pour les défauts revendiqués pendant la période de garantie mais non éliminés, la garantie est donnée jusqu'à ce que le défaut soit éliminé.

En cas de livraison d'un nouvel appareil, une nouvelle période de garantie commence.

Dans le cas d'une réparation sous garantie, la période de garantie d'origine et la date de début s'appliquent aux Marchandises. Une nouvelle période de garantie s'applique uniquement à la pièce remplacée lorsqu'un tel remplacement a eu lieu.

10.3 LIMITATION DE RESPONSABILITÉ

Le Client reconnaît que sont exclus de la garantie :

- mauvaise performance due à une mauvaise utilisation,
- traces d'usure,
- vol et/ou perte de l'appareil,

ainsi que les défauts et dommages causés par :

- mauvaise utilisation et/ou mauvais entretien,
- les défauts créés suite à un choc et/ou une chute de l'appareil,
- altérations, réparations et/ou modifications non autorisées,

- abus, mauvaise utilisation, destruction délibérée, accident,
- stress physique et/ou électrique inhabituel,
- exposition à l'humidité, à l'eau, à des températures extrêmes et/ou au feu,
- manutention, transport et/ou stockage inappropriés,
- ouverture de tout composant technique et/ou accessoire.

Si l'appareil est défectueux mais qu'il n'est pas couvert par la garantie, reportez-vous à [6.4 Maintenance et réparation par OKM à la page 47](#). S'il n'y a pas de cas de garantie, les frais de retour de l'appareil au

Les clients ne sont pas couverts ne sont pas couverts par le concessionnaire ou le fabricant.

OKM NE SERA PAS RESPONSABLE ET DÉCLINE TOUTE PERTE DE PROFITS ET TOUT DOMMAGE INDIRECT, ACCESSOIRE, CONSÉCUTIF, SPÉCIAL OU EXEMPLAIRE, QU'IL SOIT DÉCOULANT DES SERVICES, DES MARCHANDISES OU DE L'EXÉCUTION PAR OKM DANS LE CADRE DU CONTRAT. EN CAS DE RÉSILIATION POUR QUELQUE RAISON QUE CE SOIT, OKM NE SERA PAS RESPONSABLE ENVERS LE CLIENT DE LA COMPENSATION, DE L'INDEMNISATION, DU REMBOURSEMENT OU DES DOMMAGES EN RAISON DE TOUTE PERTE DE PROFITS PERSPECTIFS OU DE VENTES ANTICIPÉES OU EN RAISON DES DÉPENSES, INVESTISSEMENTS, BAUX OU ENGAGEMENTS FAITS EN RELATION AVEC L'ACCORD OU L'ANTICIPATION D'EXÉCUTION PROLONGÉE EN VERTU DE CELUI-CI. NONOBTANT CE QUI PRÉCÈDE, LE RECOURS EXCLU-SIF DU CLIENT CONTRE OKM, ET LA SEULE OBLIGATION D'OKM, POUR TOUTE RÉCLAMATION, QUE CE SOIT POUR RUPTURE DE CONTRAT, GARANTIE, DÉLIT (Y COMPRIS LA NÉGLIGENCE), OU AUTRE, SERA LIMITÉ À LA RÉPARATION OU AU REMPLACEMENT DES BIENS NON CONFORMES OU AU REMBOURSEMENT DES MONTANTS PAYÉS PAR LE CLIENT À OKM DIRECTEMENT ATTRIBUABLES AUX BIENS OU SERVICES NON CONFORMES. EN AUCUN CAS, OKM NE POURRA ÊTRE TENU RESPONSABLE DES RETARDS DANS LES EXPÉDITIONS, DES DOMMAGES SPÉCIAUX, ACCESSOIRES OU CONSÉCUTIFS, PEU IMPORTE QU'UNE TELLE RÉCLAMATION SOIT DÉLICTEUELLE, RUPTURE DE CONTRAT, RUPTURE DE GARANTIE OU AUTRE THÉORIE DE DROIT OU D'ÉQUITÉ.

10.4 SERVICE ET ASSISTANCE

L'assistance pendant et après la période de garantie est fournie dans tous les pays où le produit est officiellement distribué par OKM. Faire référence à [6.4 Maintenance et réparation par OKM à la page 47](#) et contactez votre revendeur local et/ou le fabricant OKM pour plus d'informations.

11 INDEX

Analyse au sol 3D 28 30 44
logiciel 3D 7 19 30 38 44 45

UN

Activation 14 18
Code d'activation 14
Munition 23
Appareil Android 13
Téléphone intelligent Android 9 13
Application / Application 9 13 État
de connexion de l'application 16
Thème de l'application 18 20
Automatique 30 32 34 38 40

B

Batteries 47
État de la batterie 16
Capteurs bioniques 8 24
Flux bionique 24
Bluetooth 9 19 57

C

Chargeur 9
Prise chargeur 8 13 47
Mise en charge 5 13
Étalonnage de la boussole 18
Éléments de contrôle 7
Numérisation de contrôle 25 27
Unité de contrôle 8 9 13 47 57
Roulement croisé 25 27
Réticule 17
Étalonnage du réticule 17 18
Position du réticule 24 25

D

Transfert de données 57
Mode jour 20
Télécharger 13

E

Édition 7 9
Électrodes 8 24

F

Retour 17 25 27 29 42
Vue Ferro Pointer 28 29
Longueur de champ 30 33 35 37 38 41
Largeur de champ 33 35 37 41
Explorateur de fichiers 33 35 37 41 44
Terminer la numérisation 33 35 37 41

g

GPS 18 19
Équilibre au sol 28 29
Sonde de balayage au sol (G) 9 28 30 57

H

Gérer 8 24
Écouteurs 9 17 19
Frapper 25 27 29

je

Mode impulsionnel 30 38
Information 47
Installation 13
Interface 16
Capteurs ioniques 26
Flux ionique 26

K

Bouton 8 24

L

Étiqueter 8 9
Langue 16 18 19
Laser 57
Pointeur laser 8 17 24 26 43
DIRIGÉ 13
Indicateur LED 8
Éclairage LED 8 16
Unité de longueur 18 20
Sonde longue portée (L) 9 17 24 57

M

Magnétomètre 28
Vue du magnétomètre 28
Manuel (mode impulsionnel) 14 30 36
38
Métadonnées 19
Objets métalliques 23
Numéro de modèle 8

N

La navigation 16
Mode nuit 20
Entailler 9

O

Opacité / Transparence 43
Modes de fonctionnement 23
Option 16

P

Jumelage 17
Parallèle 31 36 39
Paramètres 30
Vue de perspective 44
Repérer 28
Nuage de points 42

Allumer 16

Connecteur de sonde 9 11
Connecteurs de sonde 47
Raccord de sonde 8 11
Orientation de la sonde 24 28 30 38 42
Sondes 9 47 57
Prise de sonde 8
Broches de prise de sonde 11
Étui de protection 5 9

Q

QR Code 14

R

Objet de référence 26 42
Enregistrer 47
Réparation 47 59
Rejouer 44 45

S

Mode de balayage 31
Sensibilité 28
Numéro de série 8 14 47
Paramètres 17 18
Support pour smartphone 8 11
Son 18 19
Lancer l'analyse 39
Stockage 5

J

Unité de température 18 20
Thermosonde (T) 9 17 38 42 57
Balayage thermique 38 44
45 Flux thermique 42
Vue de dessus 44
Sons tactiles 19
Transport 5
Adaptateur de voyage 9 13

Triangulation 25 27

Déclencher 8 16

tu

Mise à jour 13 18 47
USB (USB-C) 8 45

V

Vérification 47
Vibration 18 19
Visualiseur Studio 3D 7 19 30 38
44 45
Volume 19

Z

Zigzag 31 34 39 40

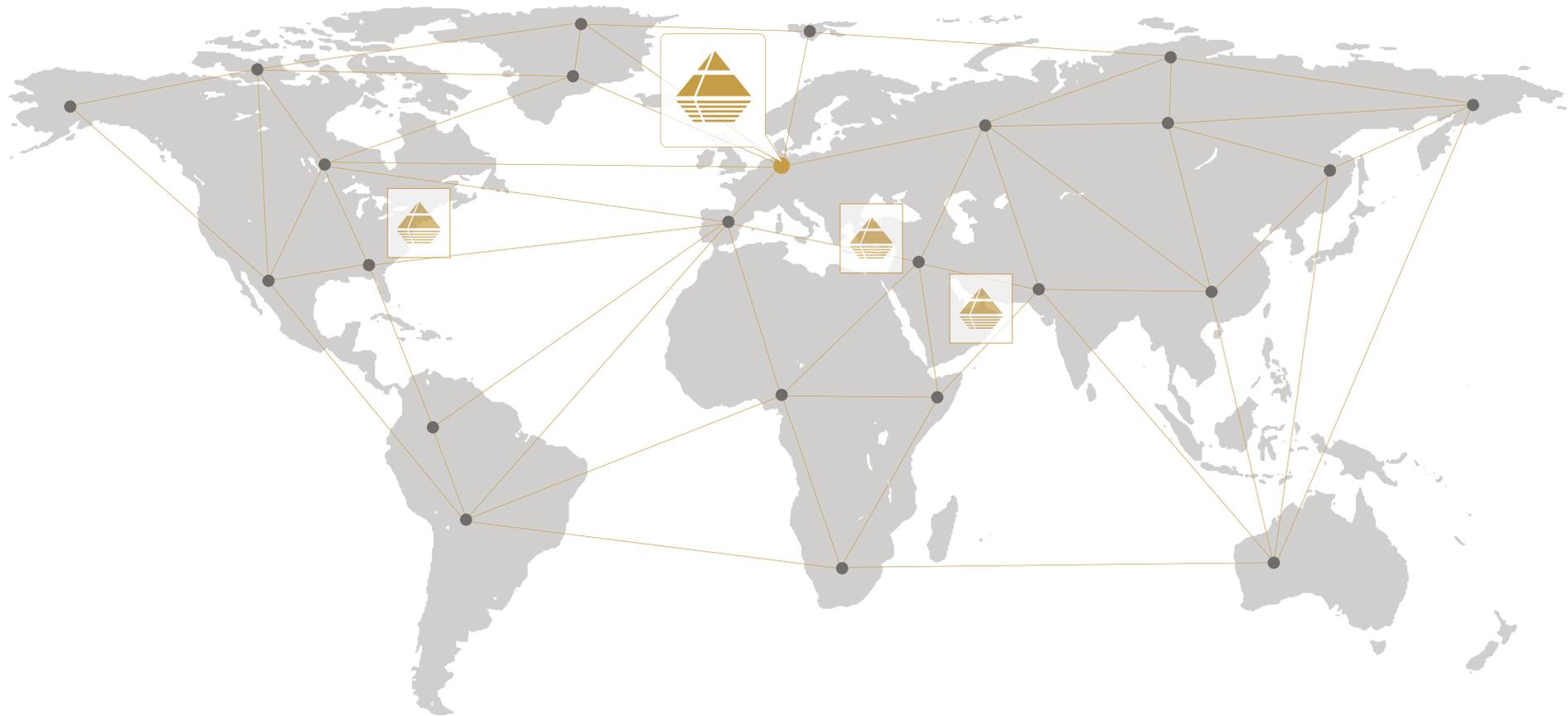
DÉTECTEURS OKM

FILIALE
OKM Amériques
Charlotte
Etats-Unis

QUARTIER GÉNÉRAL
OKM GmbH
Julius-Zinkeisen-Str. 7
04600 Altenbourg
Allemagne

FILIALE
OKM Turquie
Antalya
Turquie

FILIALE
OKM Emirates FZE
Zone SAIF, Charjah
Émirats arabes unis



+ 49 3447 499 3000

+ 49 162 419 2147

Info@okmdetectors.com

www.okmdetectors.com

