



OKM

GERMAN DETECTORS



OKM ROVER UC

BEDIENUNGSANLEITUNG

OKM GmbH
Julius-Zinkeisen-Str. 7
04600 Altenburg
Deutschland

Telefon: +49 3447 4993000
Internet: www.okmdetectors.com

Facebook: www.facebook.com/okmmetaldetectors
Instagram: www.instagram.com/okmdetectors
YouTube: www.youtube.com/OKMDetectors
TikTok: www.tiktok.com/@okmdetectors

Alle Angaben in dieser Bedienungsanleitung können ohne vorherige Ankündigung geändert werden.

OKM übernimmt für dieses Dokument keine Gewährleistung. Dies gilt uneingeschränkt auch für stillschweigende Zusicherungen der Marktgängigkeit und der Eignung für einen bestimmten Zweck. OKM übernimmt keine Verantwortung für Fehler in dieser Anleitung oder für zufällige oder Folgeschäden oder Verluste im Zusammenhang mit der Lieferung, Verwertung oder Nutzung dieses Materials.

Diese Dokumentation wird „wie vorliegend“ und ohne jegliche Gewährleistung zur Verfügung gestellt. OKM haftet unter keinen Umständen für entgangenen Gewinn, Nutzungs- oder Datenverluste, Unterbrechungen der Geschäftstätigkeit oder sonstige indirekte Schäden, die aufgrund von Fehlern in dieser Dokumentation entstehen. Diese Bedienungsanleitung und alle anderen mitgelieferten Datenträger dürfen nur für dieses Produkt verwendet werden. Programmkopien sind nur zu Sicherungszwecken erlaubt. Der Weiterverkauf dieser Programme in ursprünglicher oder veränderter Form ist ausdrücklich untersagt.

Diese Anleitung darf ohne vorherige schriftliche Zustimmung von OKM weder ganz noch teilweise kopiert, vervielfältigt oder in eine andere Sprache übersetzt werden.

Copyright © 2022 OKM GmbH. Alle Rechte vorbehalten.

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung	4
1.1 VORWORT	4
1.2 WICHTIGE HINWEISE	5
1.3 WARTUNG UND PFLEGE	6
1.4 EXPLOSIONSGEFAHR BEIM AUSGRABEN	6
1.5 PFLEGE UND GEBRAUCH	7
1.6 SCHUTZ IHRER INVESTITION	8
2 Technische Daten	9
2.1 TELESKOPSONDE	9
2.2 DRAHTLOSE DATENÜBERTRAGUNG	9
3 Bedienelemente	10
3.1 TELESKOPSONDE	11
3.2 ANDROID SMARTWATCH	13
3.3 ÜBERSICHT DER ROVER UC APP	14
3.4 BLUETOOTH-KOPFHÖRER	14
4 Montage und Vorbereitung	16
5 Betriebsarten	18
5.1 ACTIVITY SCREEN	18
5.2 3D GROUND SCAN	20
5.3 MAGNETOMETER	26
5.4 PIN POINTER	28
5.5 FILE EXPLORER	32
5.6 SETTINGS	33
5.7 INFORMATION	38
6 Dateiübertragung	39
6.1 BLUETOOTH KOPPELN	39
6.2 SCANDATEN PER BLUETOOTH IMPORTIEREN	42
6.3 SCANDATEN PER KABEL IMPORTIEREN	44

KAPITEL 1

Einleitung

1.1 VORWORT

Sehr geehrte Kundin, sehr geehrter Kunde,

alle Ingenieure sowie die Mitarbeiter aus Vertrieb, Schulung und Support der OKM GmbH bedanken sich bei Ihnen für den Kauf des Rover UC.

Der Detektor Rover UC arbeitet nach dem Prinzip der elektromagnetischen Signaturerkennung (EMSR). Neben der Detektion metallischer Objekte kann das Gerät auch natürliche Gegebenheiten im Boden erkennen, etwa Gesteinsschichten, Hohlräume, Klüfte, Verwerfungen, Grundwasser und andere nichtmetallische Objekte. Damit eignet sich das Gerät besonders für die Ortung von Grabkammern, Schätzen, verlegten Versorgungsleitungen, Tanks und Ähnlichem.

Der Rover UC kann vergrabene Objekte in verschiedenen Strukturen und Behältnissen zerstörungsfrei orten, dokumentieren und analysieren, ohne dass das Gelände aufgedigelt werden muss. Der Einsatz von EMSR ist besonders dort von Vorteil, wo eine Detektion notwendig und eine Ausgrabung nicht möglich ist. Dank der intuitiven und flexiblen Handhabung liefert der Rover UC einfach und schnell reproduzierbare Ergebnisse.

Mit unserem Team von Spezialisten garantieren wir, dass unsere Produkte regelmäßig kontrolliert werden. Unsere Spezialisten arbeiten daran, neue Entwicklungen im Sinne weiterer Qualitätsverbesserungen für Sie umzusetzen.

Mit dem Kauf oder der Nutzung unserer Produkte können wir nicht garantieren, dass Sie bei Ihrer Suche erfolgreich sind und einen Fund machen. Die Erkennung verborgener und vergrabener Objekte hängt von einer Vielzahl von Faktoren ab. Wie Sie vielleicht wissen, gibt es weltweit unterschiedliche Bodenarten mit unterschiedlich starker natürlicher Dämpfung. Wechselnde Bodeneigenschaften können die Messergebnisse beeinträchtigen und verändern. Gebiete mit sehr viel Grundwasser, wechselnden Tonen, Sanden und nassen Böden erschweren das Scannen und können die maximale Ortungstiefe des Geräts verringern, unabhängig von Hersteller oder Modell.

Weitere Informationen dazu, wo dieses Gerät bereits eingesetzt wurde, finden Sie auf unserer Website. Unsere Geräte werden ständig getestet. Verbesserungen und Upgrades sind auf unserer Website aufgeführt.

Unser Unternehmen muss seine Entwicklungen und alle Erkenntnisse aus den Phasen „Forschung und Entwicklung“ unserer Technologie schützen. Wir bemühen uns, im gegebenen Rahmen von Gesetzgebung, Patenten und Markeneintragungen zu bleiben.

Bitte nehmen Sie sich Zeit, diese Bedienungsanleitung zu lesen und sich mit Bedienung, Funktionsweise und Einsatz des Rover UC vertraut zu machen. Wir bieten auch Schulungen für OKM Geräte an unserem Firmensitz und vor Ort an. Für Unterstützung und Support pflegen wir ein weltweites Händlernetz. Weitere Informationen finden Sie auf unserer Website www.okmdetectors.com.

1.2 WICHTIGE HINWEISE

Lesen Sie diese Bedienungsanleitung sorgfältig, bevor Sie den Rover UC und sein Zubehör verwenden. Die Anleitung erklärt die Verwendung des Detektors und weist auf mögliche Gefahrenquellen hin, bei denen Vorsicht geboten ist.

Der Rover UC und sein Zubehör dienen der Analyse, Dokumentation und Detektion von Anomalien und Störungen im Untergrund. Die aufgezeichneten Daten der Bodenstruktur werden an einen Computer übertragen und dort mit unserer eigenen Software grafisch dargestellt. Zusätzliche Hinweise zur Software sind zu beachten. Bitte lesen Sie die Dokumentation zu Visualizer 3D Studio!

1.2.1 Allgemeine Hinweise

Der Rover UC ist ein elektronisches Gerät und muss wie jedes elektronische Gerät mit Vorsicht und Sorgfalt behandelt werden. Werden die angegebenen Sicherheitshinweise nicht beachtet oder wird das Gerät für andere als die vorgesehenen Zwecke verwendet, kann dies zur Beschädigung oder Zerstörung der Elektronik und/oder des Zubehörs oder angeschlossener Komponenten führen. Das Gerät besitzt ein eingebautes Manipulationsschutzmodul, das die Einheit zerstört, wenn sie unsachgemäß geöffnet wird. Im Inneren des Geräts befinden sich keine vom Anwender zu wartenden Teile.

1.2.2 Mögliche Gesundheitsgefahren

Bei bestimmungsgemäßigem Gebrauch geht von diesem Gerät in der Regel keine Gesundheitsgefahr aus. Nach aktuellem wissenschaftlichem Kenntnisstand sind die hochfrequenten Signale aufgrund ihrer geringen Leistung für den menschlichen Körper nicht schädlich.

1.2.3 Umgebung

Wenn Sie das Gerät von einem kalten an einen wärmeren Ort bringen, achten Sie auf Kondenswasser. Nehmen Sie das Gerät erst in Betrieb, wenn eventuell entstandenes Kondenswasser verdunstet ist. Das Gerät ist nicht wetterfest, Wasser oder Kondenswasser können es zerstören.

Meiden Sie starke Magnetfelder, wie sie in der Nähe großer Elektromotoren oder ungeschirmter Lautsprecher auftreten können. Verwenden Sie das Gerät möglichst nicht im Umkreis von 50 Metern (150 ft) um solche Anlagen.

Metallische Gegenstände auf dem Boden wie Dosen, Blech, Nägel, Schrauben oder Schutt können Ihre Scandaten beeinflussen und zu verfälschten Ergebnissen führen. Außerdem empfiehlt es sich, alle metallischen Gegenstände wie Mobiltelefone, Schlüssel, Schmuck usw. abzulegen. Tragen Sie keine Schuhe mit Stahlkappen.

1.2.4 Spannung

Die Spannungsversorgung darf den angegebenen Wertebereich nicht verlassen. Verwenden Sie nur zugelassene Ladegeräte, die im Lieferumfang enthalten sind.

1.2.5 Datensicherheit

Datenfehler können auftreten, wenn:

- die Reichweite des Sendemoduls überschritten wurde,
- die Spannungsversorgung des Geräts oder die Akkus zu schwach sind,
- das Gerät zu nah an Geräten betrieben wird, die Störungen aussenden, oder
- atmosphärische Bedingungen (Gewitter, Blitze usw.) vorliegen.

1.3 WARTUNG UND PFLEGE

In diesem Abschnitt erfahren Sie, wie Sie Ihr Messgerät mit allem mitgelieferten Zubehör pflegen, damit es lange in gutem Zustand bleibt und gute Messergebnisse liefert.

Die folgende Liste zeigt, was Sie unbedingt vermeiden sollten:

- eindringendes Wasser
- starke Verschmutzung und Staubablagerungen
- harte Stöße
- starke Magnetfelder
- hohe und lang anhaltende Hitzeeinwirkung

Reinigen Sie Ihr Gerät mit einem sauberen, trockenen und weichen Tuch. Um Schäden zu vermeiden, sollten Sie Gerät und Zubehör stets angemessen transportieren.

Stellen Sie vor dem Einsatz Ihres Rover UC sicher, dass alle Akkus vollständig geladen sind.

Verwenden Sie zum Laden des internen Akkus nur das zugelassene Ladegerät aus dem Lieferumfang.

1.4 EXPLOSIONSGEFAHR BEIM AUSGRABEN

Leider haben die beiden letzten Weltkriege und andere regionale Konflikte den Boden an vielen Orten der Welt zu einem potenziell explosiven Schrotthaufen gemacht. Viele dieser tödlichen Relikte liegen noch im Boden. Fangen Sie nicht wild an zu graben und zu hacken, wenn Ihr Gerät das Signal eines Metallstücks anzeigt. Erstens könnten Sie einem wirklich seltenen Fund irreparablen Schaden zufügen, und zweitens besteht die Möglichkeit, dass das Objekt „beleidigt“ reagiert und zurückschlägt.

Achten Sie auf die Farbe des Bodens nahe der Oberfläche. Eine rote oder rötliche Färbung des Bodens weist auf Rostspuren hin. Bei den Funden selbst sollten Sie unbedingt auf ihre Form achten. Gebogene oder runde Gegenstände sollten ein Alarmsignal sein, besonders wenn Knöpfe, Ringe oder kleine Stifte zu erkennen sind. Dasselbe gilt für erkennbare Munition, Patronen und Granaten. Lassen Sie Munition liegen, wo sie ist, berühren Sie sie nicht und nehmen Sie vor allem nichts davon mit nach Hause. Kriegsgerät war mit Kippzündern, Säurezündern und Kugelzündern ausgestattet. Diese Bauteile sind im Laufe der Zeit verrostet, und schon die kleinste Bewegung kann dazu führen, dass Teile davon brechen und auslösen. Selbst scheinbar harmlose Gegenstände wie Patronen oder große Munition sind alles andere als harmlos.

Wird ein solches Objekt bewegt, können Kristalle Reibung erzeugen und eine Explosion auslösen. Wenn Sie auf solche Relikte stoßen, markieren Sie die Stelle und melden Sie den Fund unbedingt der Polizei. Solche Objekte stellen immer eine Gefahr für das Leben von Wanderern, Spaziergängern, Landwirten, Kindern und Tieren dar.

1.5 PFLEGE UND GEBRAUCH

Der Rover UC ist ein robustes Gerät, aber er ist nicht für unsachgemäße Behandlung ausgelegt. Bei der Pflege Ihres Bodenscanners sollten Sie einige wichtige Gebote und Verbote beachten:

- Verwenden Sie das Gerät NICHT, um Büsche zu entfernen, Flächen durch wildes Schwingen zu ebnen oder Steine loszuhebeln.
- Lassen Sie das Gerät NICHT ins Wasser fallen und verwenden Sie es NICHT bei Regen oder Nässe.
- Lassen Sie es NICHT nachts im Freien liegen, wo sich Tau darauf bilden kann.
- Lagern Sie es NICHT an Orten, die sehr heiß werden können.
- Lassen Sie es NICHT im Kofferraum eines Autos liegen, in dem hohe Temperaturen entstehen können.
- Sprühen Sie KEINE Schmiermittel, Reinigungsmittel, Lösungsmittel, Dichtstoffe oder andere Chemikalien in oder auf die elektronischen Teile, Schalter oder Bedienelemente.
- Versuchen Sie NICHT, die Elektronik des Detektors zu verändern oder zu reparieren, da dadurch die Gewährleistung erlischt.
- Reinigen Sie Ihr Gerät mit einem weichen, trockenen oder leicht feuchten Tuch, um Staub und Rückstände des letzten Einsatzes zu entfernen.
- Verwenden Sie das Gerät innerhalb der vorgesehenen Betriebsbedingungen.

Die Gewährleistung erstreckt sich nicht auf Schäden durch Unfall, Vernachlässigung oder Missbrauch.

1.6 SCHUTZ IHRER INVESTITION

Häufig sind Detektoranwender enttäuscht, wenn ihr neuer Detektor immer schlechter reagiert und scheinbar etwas von seiner ursprünglichen Spitzenleistung verloren hat. Sie können dem vorbeugen, wenn Sie die folgenden grundlegenden Pflege- und Schutzhinweise beachten:

- Betreiben Sie Ihren Detektor genau so, wie in dieser Bedienungsanleitung empfohlen.
- Verwenden Sie nur zugelassene OKM Ladegeräte.
- Schlagen Sie die Sonde nicht gegen harte, feste Gegenstände und Oberflächen.
- Halten Sie die Sonde leicht über dem Boden, besonders auf Kies oder hartem, steinigem Untergrund.
- Wenn Sie in oder an Gewässern arbeiten oder Regen möglich ist, schützen Sie das Gehäuse mit einer wetterfesten Schutzhülle oder einem Kunststoffbeutel. Achten Sie darauf, dass es „atmen“ kann, damit sich im Inneren kein Kondenswasser bildet.
- Reinigen Sie den Detektor nach jedem Einsatz mit einem weichen Tuch, um Staub, Feuchtigkeit und andere Verunreinigungen zu entfernen.
- Wenn Sie den Detektor bei heißem Wetter im Auto transportieren, legen Sie ihn möglichst in den Fußraum des Fahrgastraums. Der Schutzkoffer bietet zusätzlichen Schutz. Lassen Sie den Detektor keinesfalls ungeschützt im Kofferraum oder auf der Ladefläche eines Pick-ups umherrollen.
- Schützen Sie Ihren Detektor bei der Lagerung vor Staub, Feuchtigkeit und extremen Temperaturen.
- Verwenden Sie für den Versand den robusten Originalbehälter (Schutzkoffer) und polstern Sie alle Teile ausreichend.
- Behandeln Sie Ihren Detektor wie jedes empfindliche elektronische Messgerät. Er ist zwar für die Anforderungen einer normalen Schatzsuche ausgelegt, eine sorgfältige Pflege ist aber unerlässlich.

KAPITEL 2

Technische Daten

Die technischen Daten sind Durchschnittswerte. Während des Betriebs sind geringe Abweichungen möglich.

2.1 TELESKOPSONDE

Abmessungen (L x B x H)	670 – 1380 x 65 x 80 mm
Gewicht	0,5 kg
Eingangsspannung (max.)	5 V DC, 2 A
Ladezeit	3 h bei 10 – 30 °C
Betriebszeit	ca. 48 h
CPU	Cortex-M0+, 24 MHz
Display	LCD, 80 x 160 Pixel
Abtastrate	240 Werte / Sekunde
Messauflösung	15 bit
Verbindung	Bluetooth 5.2, max. Entfernung 8 m
Betriebstemperatur	-5 – 60 °C
Lagertemperatur	-10 – 70 °C
Luftfeuchtigkeit	5 % – 75 %
Technologie	GST, EMSR
Sensortechnologie	SCMI-15-D
Kompass	Ja
Schrittzähler	Ja
Wasserdicht	Nein

2.2 DRAHTLOSE DATENÜBERTRAGUNG

Technologie	Bluetooth 5.2
Frequenzbereich	2,4 – 2,4835 GHz
Max. Übertragungsrate	1 Mbit/s
Empfangsempfindlichkeit	-85 dBm
Max. Reichweite	ca. 8 m (Sichtverbindung)

KAPITEL 3

Bedienelemente

In diesem Abschnitt erfahren Sie mehr über die grundlegende Verwendung aller Bedienelemente dieses Messgeräts. Alle Anschlüsse, Ein- und Ausgänge werden ausführlich erklärt.



3.1 TELESKOPSONDE



Taste mit LED: Mit der Taste schalten Sie den Detektor ein und aus und steuern die verschiedenen Vorgänge. Je nach aktivierter Funktion steuert diese Taste weitere Funktionen, die in den jeweiligen Kapiteln ausführlich erklärt werden.

Drücken Sie die Taste, um das Gerät einzuschalten. Die LED der Taste leuchtet **grün**. Zusätzlich zeigt das Minidisplay Informationen zu Akkustand, Schrittzähler und Kompass an.

Ist keine Smartwatch und kein Smartphone per Bluetooth verbunden und der Detektor eingeschaltet, lässt sich der Rover UC als Wanderstock mit Schrittzähler und Kompass verwenden.

Um die Undercover-Funktion des Detektors zu verbessern, drücken Sie die Taste außerdem einmal: Der LED-Ring der Taste schaltet sich aus und das Minidisplay wird gedimmt (**UnderCover Mode**). Der Detektor bleibt eingeschaltet und ist bereit für Scans.

LED der Taste aus	Der Detektor ist ausgeschaltet (außer im UnderCover Mode).
LED der Taste grün	Der Detektor ist eingeschaltet, aber nicht per Bluetooth mit einem Android-Gerät verbunden.
LED der Taste blau	Der Detektor ist eingeschaltet und per Bluetooth mit einem Android-Gerät (Smartwatch oder Smartphone) verbunden. Der Detektor ist bereit für Scans.

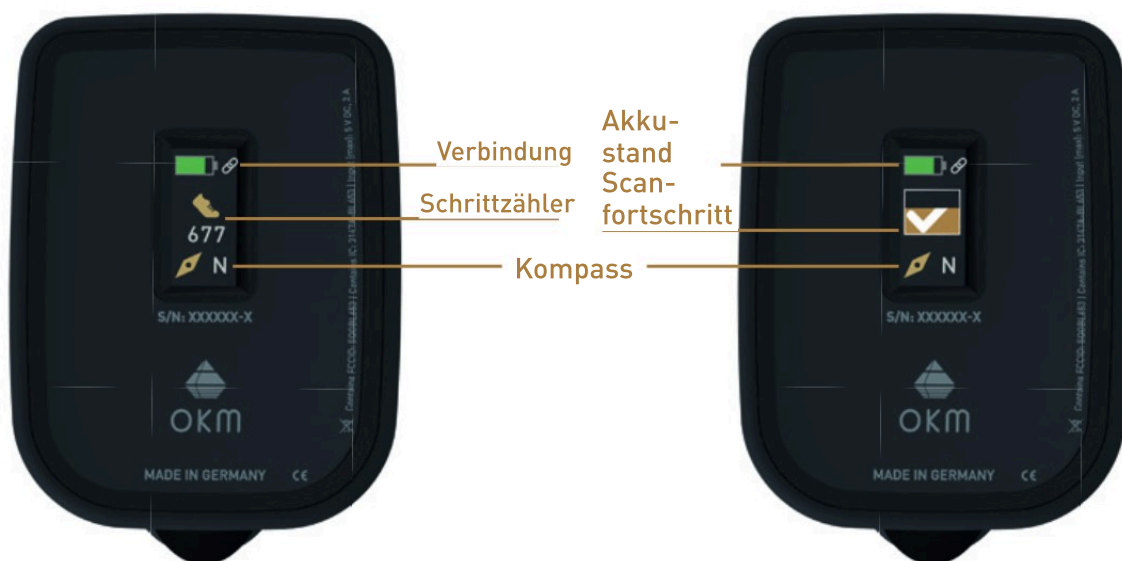
Zum Ausschalten des Detektors halten Sie die Taste mindestens 3 Sekunden gedrückt, bis die LED erlischt und sich auch das Minidisplay ausschaltet.

USB-C-Ladebuchse mit Lade-LED: Ist der interne Akku zu schwach, laden Sie ihn auf, indem Sie das passende Ladegerät mit USB-C-Kabel an die USB-C-Ladebuchse anschließen. Während des Ladevorgangs leuchtet die Lade-LED **rot**. Sobald die Lade-LED **grün** leuchtet, ist der Akku vollständig geladen.

Wird das Gerät während des Ladens eingeschaltet, zeigt das Minidisplay das Ladesymbol  an, jedoch keine weitere Anzeige zum Ladefortschritt.

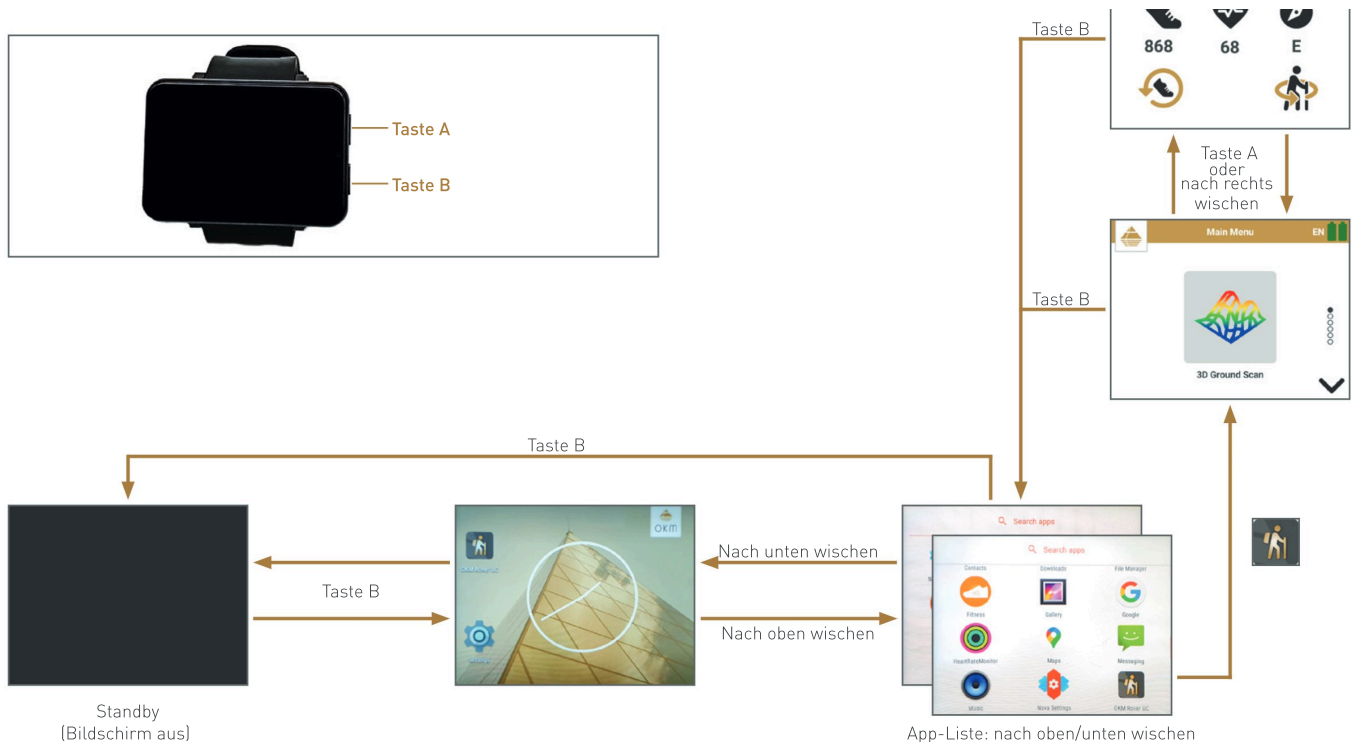
Teleskopstab: Der Teleskopstab lässt sich passend zur Körpergröße ausziehen oder zusammenschieben. Für den Transport des Rover UC können Sie jedes einzelne Segment vollständig zusammenschieben.

Minidisplay: Das Minidisplay zeigt während des Betriebs jederzeit Akkustand und Kompass an.



3.2 ANDROID SMARTWATCH

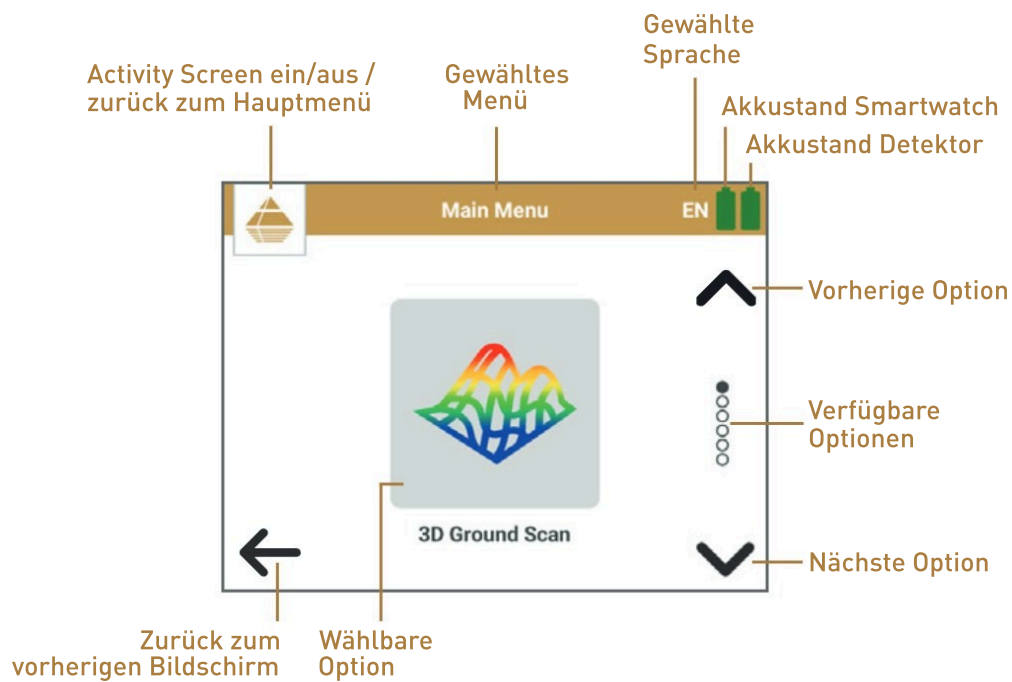
Der Rover UC wird mit einem Android-Gerät über die OKM Rover UC App bedient. Im Standardlieferungsumfang des Rover UC ist bereits eine vorkonfigurierte Android Smartwatch enthalten.



Halten Sie Taste B lange gedrückt (mind. 2 s), um die Smartwatch einzuschalten bzw. bei eingeschalteter Smartwatch den Bildschirm zum Herunterfahren aufzurufen. Dort können Sie zwischen Power off, Reboot, Power Save und Recent Task wählen.

Weitere Informationen finden Sie in der Bedienungsanleitung der Smartwatch.

3.3 ÜBERSICHT DER ROVER UC APP



3.4 BLUETOOTH-KOPFHÖRER

Der Rover UC kann mit jedem handelsüblichen Bluetooth-Kopfhörer betrieben werden. Im Lieferumfang Ihres Rover UC ist bereits ein Bluetooth-Kopfhörer enthalten.



Um den Kopfhörer mit Ihrem Detektor zu verwenden, muss er mit dem Android-Gerät gekoppelt werden, mit dem Sie Ihren Detektor über die OKM Rover UC App bedienen. Verbinden Sie Ihren Kopfhörer wie folgt:

1. Schalten Sie Ihren Kopfhörer (Baseline HS) ein.
2. Wählen Sie in der App-Liste *Settings > Connect > Bluetooth*.
3. Aktivieren Sie Bluetooth.
4. Scrollen Sie zum Abschnitt *Available devices* und tippen Sie auf die Schaltfläche *Search*.
5. Der Eintrag *Baseline HS* erscheint in der Liste. Wählen Sie ihn aus, um die Kopplung zu starten.
6. Nach der Kopplung erscheint der Eintrag *Baseline HS* unter *Paired devices*, und der Kopfhörer ist einsatzbereit.

Weitere Informationen finden Sie in den Bedienungsanleitungen Ihres Android-Geräts und Ihres Kopfhörers.

KAPITEL 4

Montage und Vorbereitung

Bitte befolgen Sie die folgende Anleitung, um Ihren Detektor zu montieren und für Ihren ersten Scan vorzubereiten.


1

Laden Sie den internen Akku des Detektors auf, bevor Sie ins Gelände gehen.

Schließen Sie das Ladegerät an den Detektor an, um den Ladezustand zu prüfen:

- Lade-LED **grün** = vollständig geladen
- Lade-LED **rot** = wird geladen


2

Lösen Sie die Arretierung, indem Sie den Griff im Uhrzeigersinn drehen. Ziehen Sie den unteren Teil des Teleskopstabs vollständig aus und arretieren Sie ihn wieder. Stellen Sie anschließend die oberen Segmente des Teleskopstabs auf Ihre Körpergröße ein, damit Sie bequem arbeiten können.



3

Drücken Sie die Taste, um den Detektor einzuschalten. Die LED der Taste leuchtet **grün** und das Minidisplayschaltet sich ein.



4

Starten Sie die OKM App auf der Smartwatch und wählen Sie die gewünschte Betriebsart, siehe Kapitel „5 BETRIEBSARTEN“ auf Seite 18.

KAPITEL 5

Betriebsarten

Der Detektor wird über eine Smartwatch (alternativ ein Smartphone) mit vorinstallierter OKM Rover UC App gesteuert. Schalten Sie die Smartwatch ein und tippen Sie auf das Symbol der OKM Rover UC App. Die App startet und zeigt das Hauptmenü an.

Der Activity Screen ist jederzeit und überall erreichbar:

- **Activity Screen:** Zeigt den **UnderCover Screen** mit Schrittzähler und Kompass an.

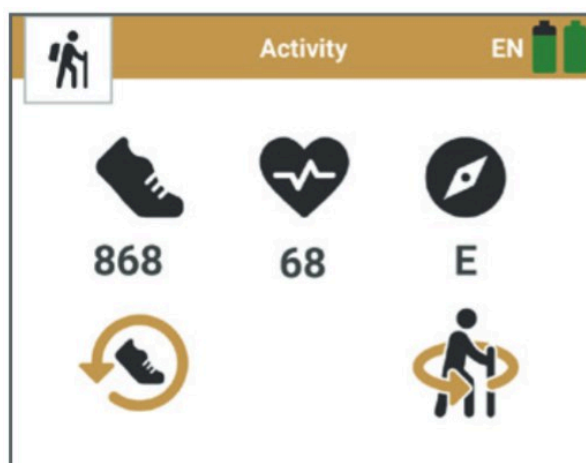
Im Hauptmenü starten Sie folgende Funktionen:

- **3D Ground Scan:** Grafische 3D-Messung zur detaillierten Analyse am Computer.
- **Magnetometer:** Akustische Magnetfeldmessung zur Detektion von Eisenmetallen.
- **Pinpointer:** Grundlegende Zielunterscheidung und Echtzeit-Scan zur Ortung möglicher Ziele.
- **File Explorer:** Liste aller gespeicherten Scans. Die Scandateien können direkt auf der Smartwatch angesehen und analysiert sowie an einen Computer übertragen werden.
- **Settings:** Allgemeine Einstellungen wie Sprache, Rückmeldung, Design usw. anpassen.
- **Information:** Informationen wie Seriennummer und Firmwareversion anzeigen.

Die Wahl der Betriebsart hängt von Ihrem geplanten Vorhaben ab. In der Regel sollten Sie mehrere Betriebsarten nacheinander verwenden, um ein Gebiet zu untersuchen. So erhalten Sie möglichst viele Informationen über den Untergrund der gescannten Fläche.

5.1 ACTIVITY SCREEN

Wenn Sie mit dem Detektor Aufmerksamkeit erregt haben, drücken Sie **Taste A** der Smartwatch, um den Activity Screen zu öffnen. Dieser Bildschirm zeigt Ihre zurückgelegten Schritte (Schrittzähler), die aktuelle Herzfrequenz und die aktuelle Ausrichtung des Detektors (Kompass). Bis die Herzfrequenz angezeigt wird, kann es einen Moment dauern.



5.1.1 Schrittzähler zurücksetzen

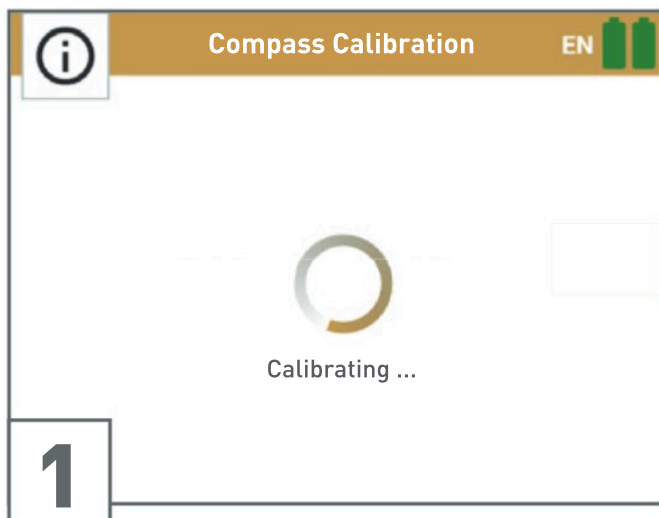
Sie können den Schrittzähler jederzeit zurücksetzen, indem Sie auf das Symbol  tippen.

Danach werden Sie gefragt, ob Sie den Zähler wirklich zurücksetzen möchten. Bestätigen Sie mit  oder brechen Sie mit  ab.

Nach der Bestätigung beginnt der Schrittzähler wieder bei 0.

5.1.2 Kompass kalibrieren

Um den Kompass zu kalibrieren, tippen Sie auf das Symbol . Halten Sie die Sonde senkrecht und vermeiden Sie Kippen oder Schwenken.



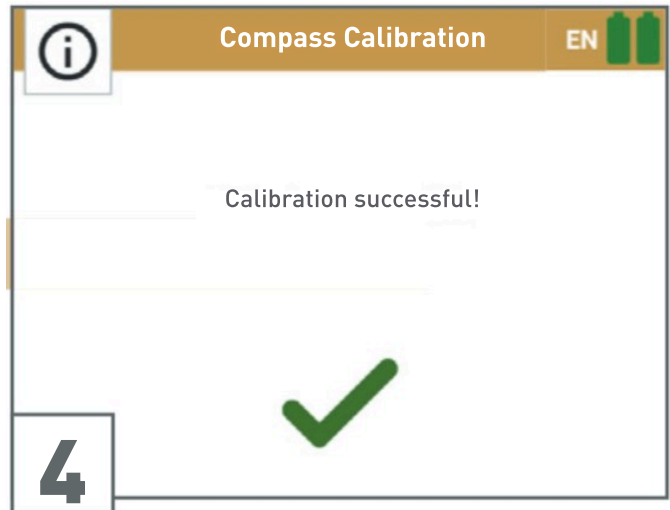
Nach dem Tippen auf das Symbol startet die Rover UC App die Kalibrierung.



Drehen Sie sich sehr langsam um die eigene Achse (ca. 16 s für eine vollständige 360°-Drehung), während der Bildschirm *Calibrating ...* angezeigt wird.



Drücken Sie nach der 360°-Drehung die Taste an der Sonde, um die Kalibrierung abzuschließen.



Sobald die Kalibrierung abgeschlossen ist, bestätigt die App dies mit *Calibration successful!* Drücken Sie ✓, um den Vorgang zu beenden.

Ist die Kalibrierung fehlgeschlagen, versuchen Sie es bitte erneut.

Mögliche Ursachen:

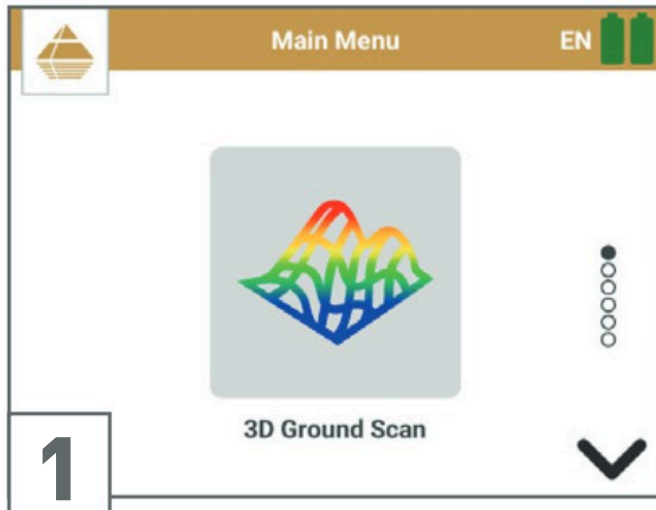
- Sie haben sich zu schnell bewegt/gedreht.
- Die Sonde wurde während der Kalibrierung gekippt.
- In der Umgebung gibt es zu viele ferromagnetische Störungen (z. B. Stromleitungen).

5.2 3D GROUND SCAN

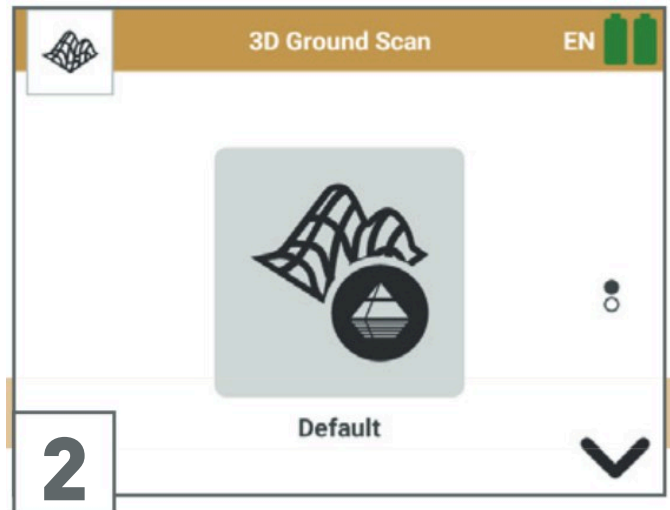
Die Betriebsart *3D Ground Scan* liefert eine grafische Messung beliebiger Flächen zur weiteren Analyse am Computer.

Allgemeine Informationen zur Durchführung einer geophysikalischen Messung finden Sie im „3D Ground Scan Guide“, weitere Informationen in der [Infobox auf Seite 45](#).

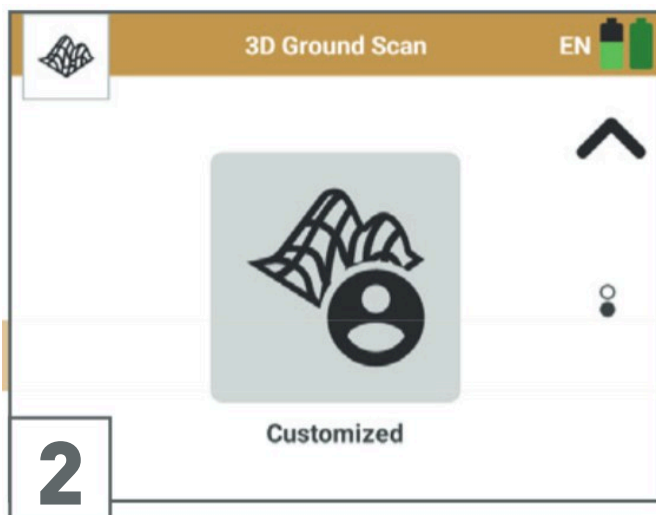
5.2.1 3D Ground Scan vorbereiten



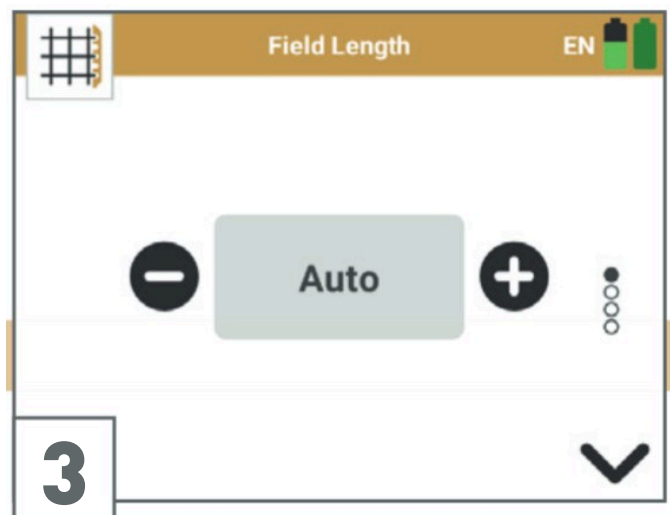
Starten Sie die OKM Rover UC App und wählen Sie im Hauptmenü die Betriebsart *3D Ground Scan*.



Wählen Sie *Default*, um die voreingestellten Parameter zu verwenden, die wir für schnelle Scans empfehlen:
Feldlänge: Auto | Impulsmodus: Automatic | Scanmodus: Parallel



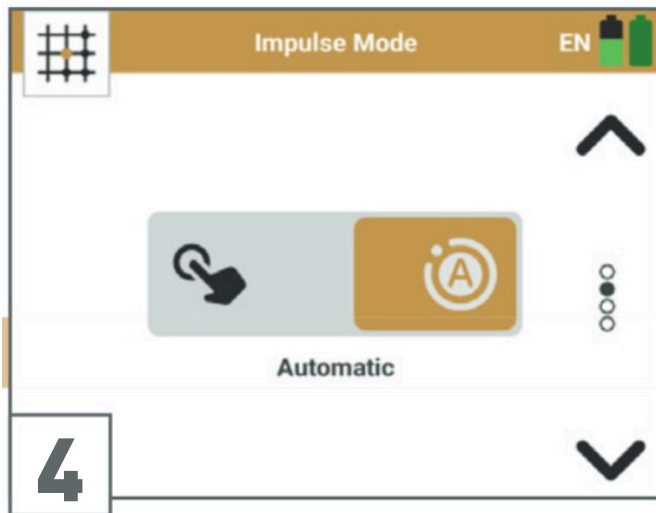
Wählen Sie *Customized*, um die Parameter individuell einzustellen.



Wählen Sie die Feldlänge.

Auto: Legen Sie die Länge fest, indem Sie am Ende der ersten Scanlinie die Taste drücken. Alle folgenden Linien stoppen automatisch.

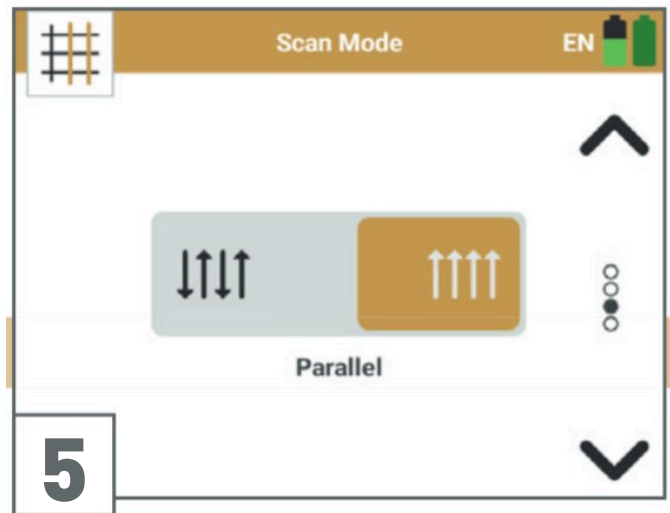
10m, 20m, ...: Die Länge der Scanlinien wird vor dem Scan festgelegt. Alle Linien stoppen automatisch.



Wählen Sie den **Impulsmodus**, um festzulegen, wie die einzelnen Impulse (Messwerte) vom Detektor ausgelöst werden.

Automatic: Alle Messwerte werden Linie für Linie ohne Unterbrechung fortlaufend aufgezeichnet.

Manual: Jeder einzelne Messwert wird nur durch Drücken der Taste aufgezeichnet.

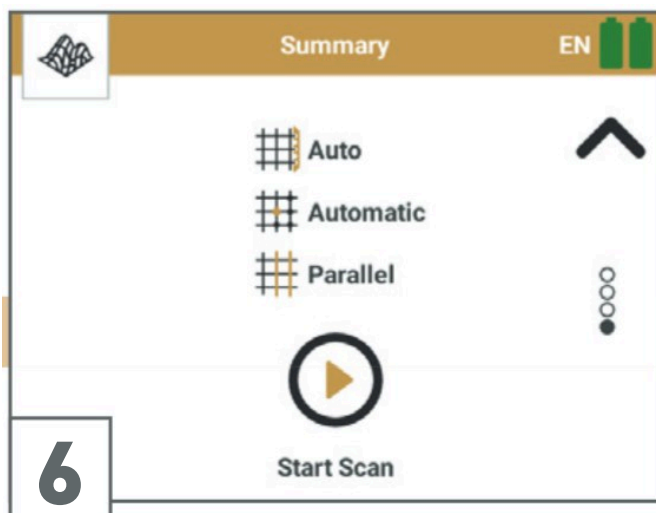


Wählen Sie den **Scanmodus**, um festzulegen, wie Sie das Scanfeld während des Scans ablaufen:

Parallel: Alle Linien in derselben Richtung scannen.

Zigzag: Alle Scanlinien im Zickzack scannen.

Weitere Informationen finden Sie in Abschnitt „5.2.2 3D Ground Scan durchführen“ auf Seite 23.

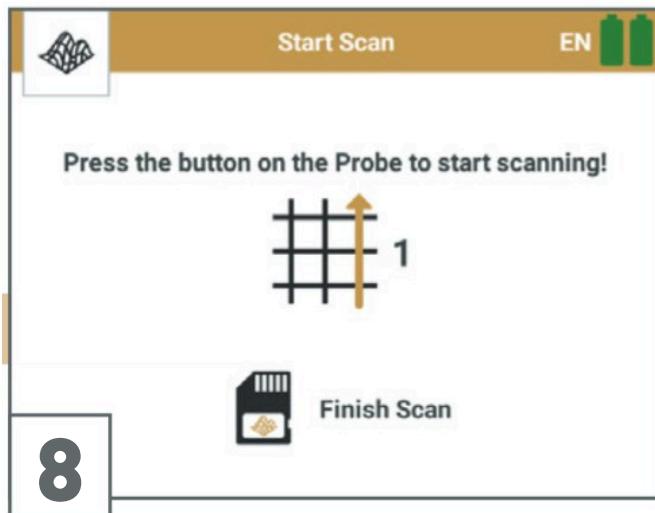


Bestätigen Sie Ihre Einstellungen mit *Start Scan*.



Die Bluetooth-Verbindung zum Detektor wird automatisch hergestellt.

Sobald die Bluetooth-Verbindung erfolgreich hergestellt ist, leuchtet die LED der Taste **blau**.



Sobald die Bluetooth-Verbindung hergestellt ist, ist die App bereit, die erste Scanlinie aufzuzeichnen.

Fahren Sie mit Abschnitt „5.2.2 3D Ground Scan durchführen“ auf Seite 23 fort.

5.2.2 3D Ground Scan durchführen

Nachdem alle Parameter eingestellt sind, ist die Rover UC App bereit, die erste Scanlinie zu starten. Gehen Sie zum Startpunkt der ersten Scanlinie und drücken Sie die Taste an der Sonde.

Impulsmodus Automatic und Optionen der Feldlänge

Wenn Sie den **Impulsmodus Automatic** gewählt haben, gehen Sie einfach weiter, bis Sie das Ende der ersten Scanlinie erreicht haben.

- Haben Sie eine individuelle **Feldlänge** eingestellt, stoppt die App automatisch, sobald die gewählte Feldlänge erreicht ist.
- Haben Sie **Feldlänge Auto** gewählt, drücken Sie am Ende der ersten Scanlinie die Taste.

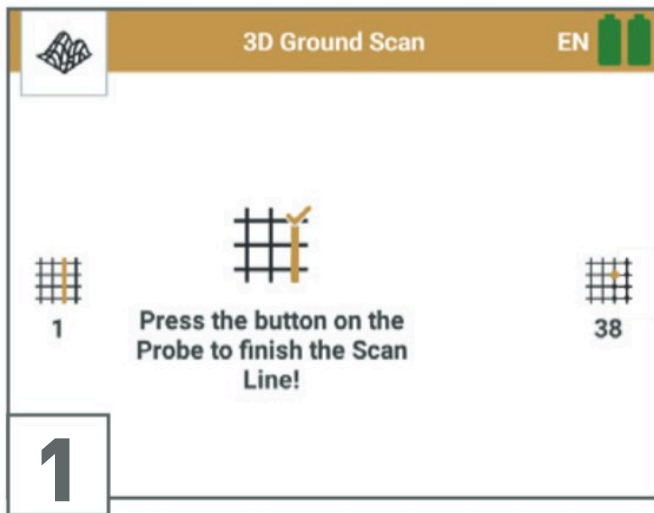
Gehen Sie dann zum Startpunkt der nächsten Scanlinie und drücken Sie erneut die Taste. Das Gerät stoppt am Ende aller folgenden Scanlinien dieser Messung automatisch.

Impulsmodus Manual und Feldlänge Auto

Wenn Sie den **Impulsmodus Manual** gewählt haben, lösen Sie jeden einzelnen Impuls manuell aus, indem Sie die Taste an der Sonde drücken. Dieser Modus erfordert **Feldlänge Auto**.

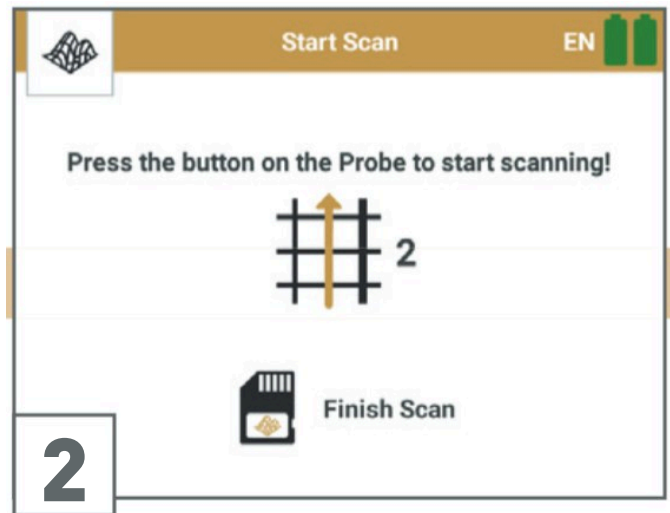
Drücken Sie zuerst die Taste, um Ihre Messung zu starten. Gehen Sie dann einen Schritt vorwärts und drücken Sie die Taste erneut, um den nächsten Impuls zu messen. Fahren Sie so fort, bis Sie das Ende der ersten Scanlinie erreicht haben. Drücken Sie , um die erste Scanlinie zu beenden.

Gehen Sie zum Startpunkt der nächsten Scanlinie und drücken Sie erneut die Taste. Gehen Sie einen weiteren Schritt vorwärts und wiederholen Sie dies auf dieselbe Weise wie bei der ersten Scanlinie. Die App signalisiert das Ende der folgenden Scanlinien automatisch.



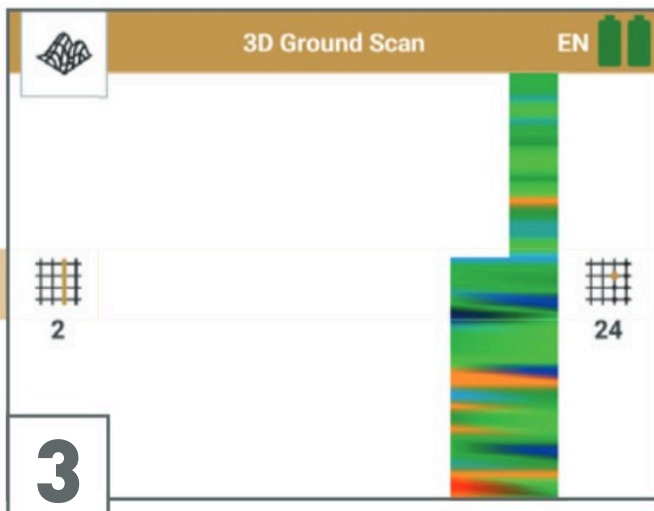
Sobald Sie die Taste an der Sonde drücken, zeichnet der Detektor Messwerte auf.

Das Display zeigt die Nummer der aktuellen Scanlinie (links) und die Anzahl der gemessenen Impulse pro Scanlinie (rechts) an.



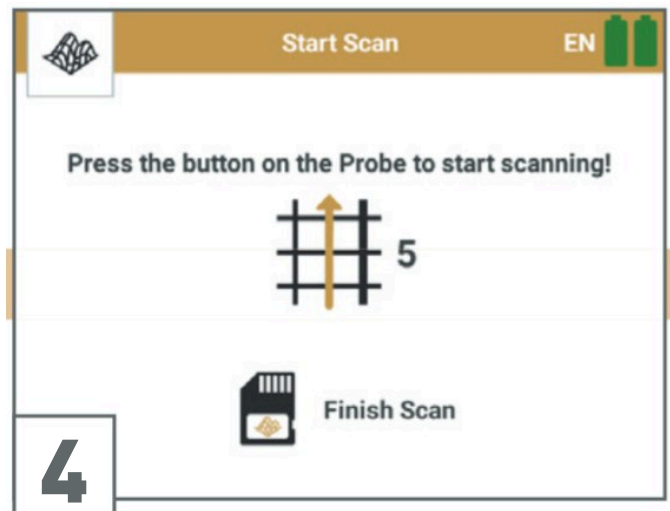
Gehen Sie zum Startpunkt der nächsten Scanlinie und drücken Sie die Taste, um die Messung zu starten.

Gehen Sie bis zum Ende der Scanlinie.



Das Scanbild wird während der Messung erzeugt. So können Sie den Fortschritt während der Messung verfolgen.

Die ersten Scanlinien können recht fehlerhaft aussehen. Das uneinheitliche Scanbild stabilisiert sich im Verlauf der Messung.



Führen Sie beliebig viele Scanlinien durch, indem Sie Schritt 2 wiederholen.

Drücken Sie  *Finish Scan*, um Ihren Scan zu beenden.

Scanmodi Parallel und Zigzag



Wenn Sie den Scanmodus Parallel gewählt haben, verlaufen alle Scanlinien in dieselbe Richtung.

Scannen Sie die erste Scanlinie bis zum Ende und gehen Sie dann ohne weiteres Scannen zum Startpunkt zurück. Gehen Sie einen Schritt nach links und scannen Sie die nächste Linie parallel zur ersten Scanlinie.

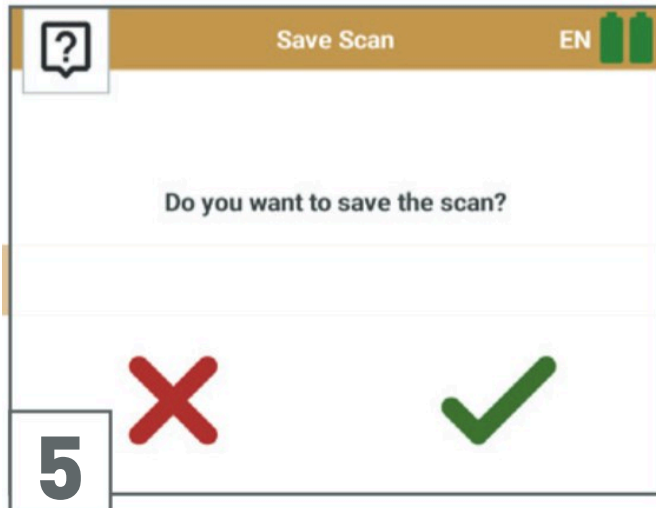
Wiederholen Sie dies, bis Sie die letzte Scanlinie erreicht haben.



Wenn Sie den Scanmodus Zickzag gewählt haben, müssen alle Scanlinien im Zickzack gescannt werden.

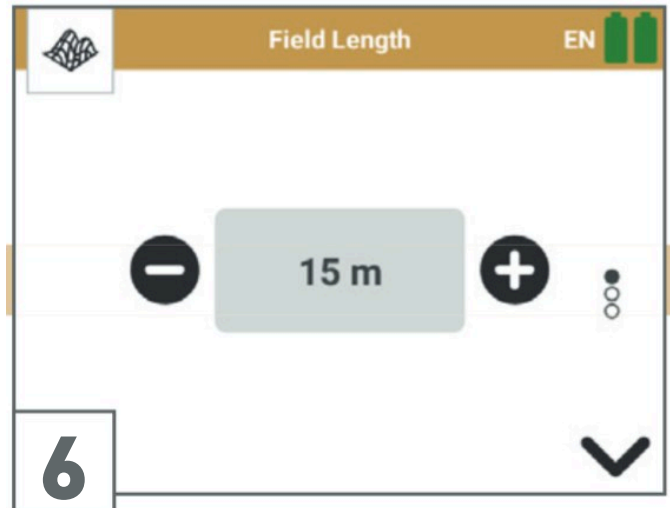
Scannen Sie die erste Scanlinie bis zum Ende, gehen Sie dann einen Schritt nach links und scannen Sie die zweite Linie in umgekehrter Richtung. Gehen Sie wieder einen Schritt nach links und scannen Sie die nächste Linie.

Wiederholen Sie dies, bis Sie die letzte Scanlinie erreicht haben.

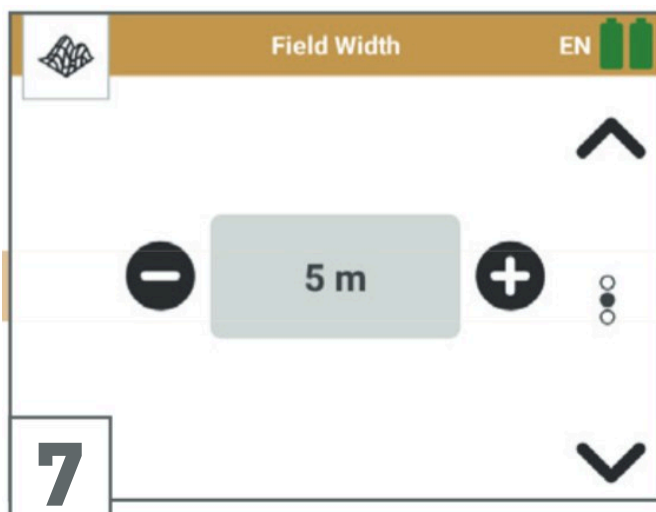


Drücken Sie ✓, um den Scan zu speichern.

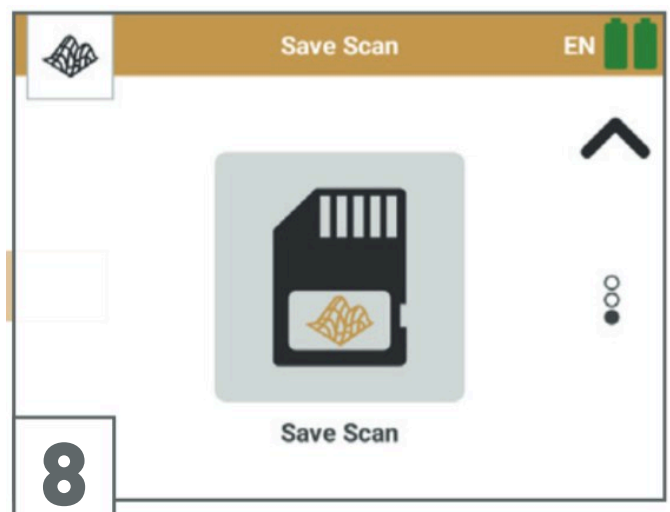
Wenn Sie den Scan ohne Speichern beenden möchten, tippen Sie auf X.



Geben Sie die korrekte Feldlänge ein.



Geben Sie die korrekte Feldbreite ein.



Bestätigen Sie mit *Save Scan*.

Sie können erneut nach oben wischen (oder den Navigationspfeil rechts verwenden), um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren und Ihre Angaben zu korrigieren.

Nach dem Beenden und Speichern Ihres 3D Ground Scans können Sie das Scanbild direkt auf dem Display des Android-Geräts ansehen (siehe Abschnitt „5.5 FILE EXPLORER“ auf Seite 32) oder die Scandateien für eine ausführliche Analyse an einen Computer übertragen (siehe Kapitel „6 DATEIÜBERTRAGUNG“ auf Seite 39).

Mehr zum Scanvorgang lesen Sie im „3D Ground Scan Guide“ (siehe Infobox auf Seite 45).

5.3 MAGNETOMETER

Mit der Betriebsart Magnetometer können Sie das Gelände nach ferromagnetischen Metallen wie Eisen, Kobalt und Nickel sowie nach anderen Metallen oder Objekten mit Spuren solcher Metalle untersuchen. Diese Funktion ist in erster Linie ein akustischer Modus, der zusätzlich eine einfache grafische Darstellung zur Visualisierung der Ausschläge erzeugt.

Sobald ein akustisches Signal ertönt, hat das Gerät ein mögliches Metallziel direkt unter der Sonde detektiert. So lassen sich kleine Metallobjekte nahe der Oberfläche wie Nägel, Schrauben, Drähte, Plomben und Ähnliches finden.

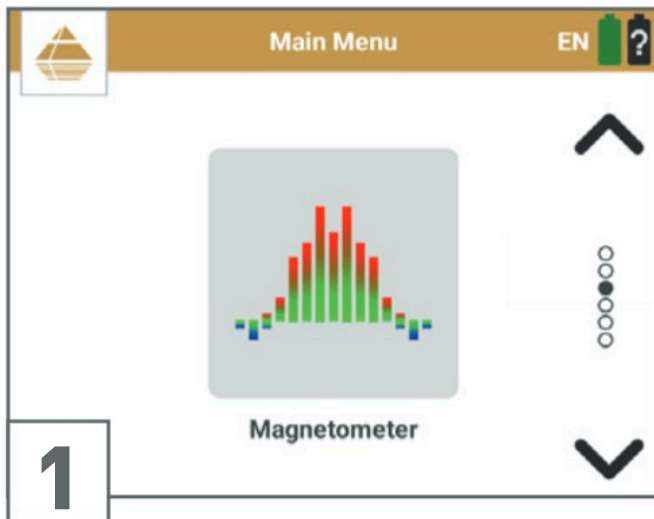
Als Faustregel gilt: Je weniger kleine Metallteile im Boden liegen, desto tiefer können Sie mit 3D Ground Scan Ziele detektieren.

Wir empfehlen daher, mit dem Magnetometer störende Metallteile von der Fläche zu entfernen, die Sie im Detail scannen möchten. Je weniger Metall sich nahe der Oberfläche befindet, desto besser ist Ihr Ergebnis in der Betriebsart 3D Ground Scan.

Außerdem eignet sich das Magnetometer zur Punktortung von Objekten bei Ausgrabungen. Wenn Sie bereits ein großes Loch gegraben haben und nicht mehr genau wissen, wo sich das detektierte Objekt befand, finden Sie die Zielposition damit schnell und effizient wieder.

5.3.1 Magnetometer-Scan durchführen

In dieser Betriebsart werden alle Messwerte direkt in der OKM Rover UC App angezeigt.



Schalten Sie den Detektor und die Smartwatch ein. Starten Sie die Rover UC App und wählen Sie die Betriebsart **Magnetometer**.



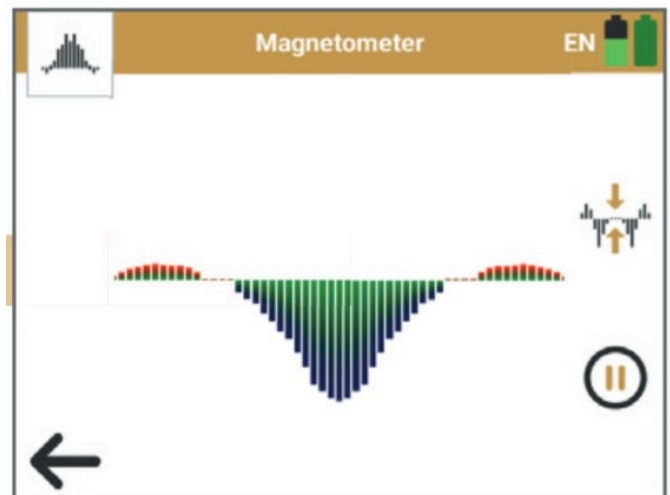
Die Bluetooth-Verbindung zum Detektor wird automatisch hergestellt.

Sobald die Bluetooth-Verbindung erfolgreich hergestellt ist, leuchtet die LED der Taste **blau**.



Bewegen Sie die Sonde langsam in beliebige Richtungen: vor und zurück, nach links und nach rechts.

Halten Sie die Sonde senkrecht zum Boden und vermeiden Sie Drehen, Kippen und Schwenken.



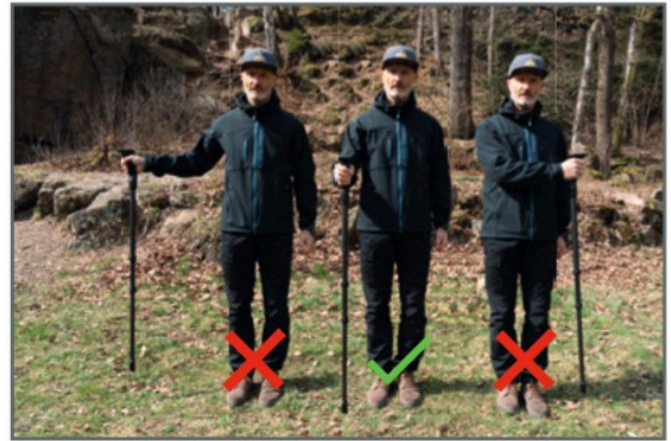
Die Scanergebnisse werden in Echtzeit auf dem Bildschirm der Smartwatch angezeigt.

Wird ein starkes Signal detektiert, erreichen die Werte ihren Höchststand, wenn sich die Sonde direkt über dem detektierten Objekt befindet.

Um den Scan zu unterbrechen, tippen Sie auf , zum Fortsetzen auf .

Um den Scan zu beenden und zum Hauptmenü der App zurückzukehren, tippen Sie auf den Zurück-Pfeil .

Bewegen Sie sich langsam vorwärts, rückwärts und zur Seite, ohne die Sonde zu drehen. Die Sonde sollte stets senkrecht zum Boden zeigen. Kippen, schwenken oder drehen Sie sie **NICHT**.



5.3.2 Bodenabgleich durchführen

Führen Sie einen Bodenabgleich durch, wenn:

- Sie gleich zu Beginn Zielanzeigen erhalten, obwohl Sie die Sonde nicht bewegen, oder
- Ihr Signal während des Scannens instabil wird.

Drücken Sie , um einen Bodenabgleich durchzuführen. Beachten Sie, dass das Magnetometer auch auf Metallschrott oder Verunreinigungen auf oder nahe der Oberfläche reagieren kann. Achten Sie darauf, dass sich die Sonde beim Bodenabgleich nicht über einer solchen Störquelle befindet. Halten Sie die Sonde außerdem senkrecht zum Boden und bewegen Sie sie nicht.

Sobald der Detektor neu abgeglichen ist, können Sie mit Ihrem Scan fortfahren.

Der Bodenabgleich kann beliebig oft durchgeführt werden.

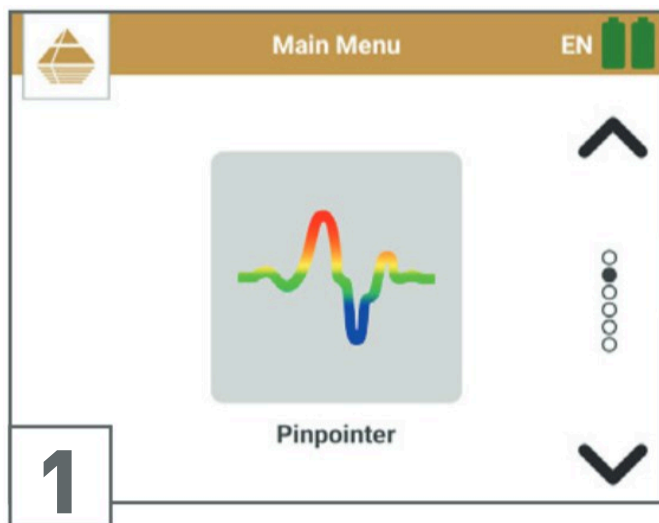
5.4 PINPOINTER

Wie der Name schon sagt, ermöglicht der Pinpointer eine genauere Punktortung möglicher Ziele. Außerdem bietet er eine grundlegende Zielunterscheidung zwischen ferromagnetischen und nicht ferromagnetischen Metallen sowie Tunneln, Hohlräumen und Kavitäten.

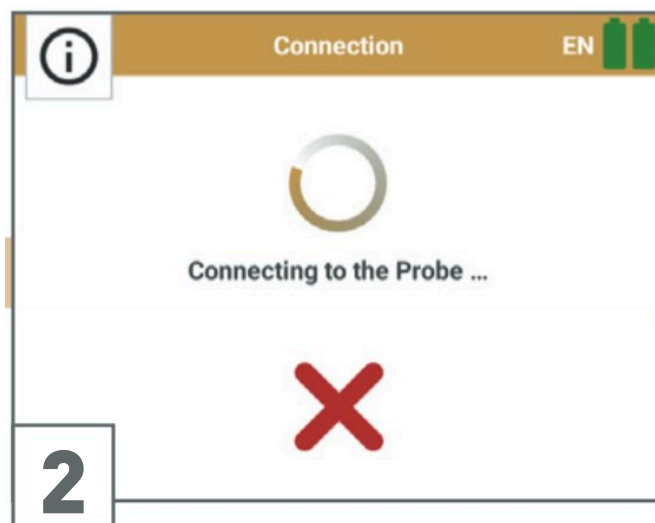
In der Regel wird diese Betriebsart verwendet, nachdem Sie eine vollständige Messung mit der Betriebsart 3D Ground Scan durchgeführt haben. Sie dient vor allem der detaillierten Analyse der detektierten Struktur. Anhand der Auswertung der Scanergebnisse aus 3D Ground Scan können Sie die Position eines georteten Objekts bestimmen.

5.4.1 Pinpointer-Scan durchführen

In dieser Betriebsart werden alle Messwerte direkt in der OKM Rover UC App angezeigt.



Schalten Sie den Detektor und die Smartwatch ein. Starten Sie die Rover UC App und wählen Sie die Betriebsart **Pinpointer**.



Die Bluetooth-Verbindung zum Detektor wird automatisch hergestellt.

Sobald die Bluetooth-Verbindung erfolgreich hergestellt ist, leuchtet die LED der Taste **blau**.

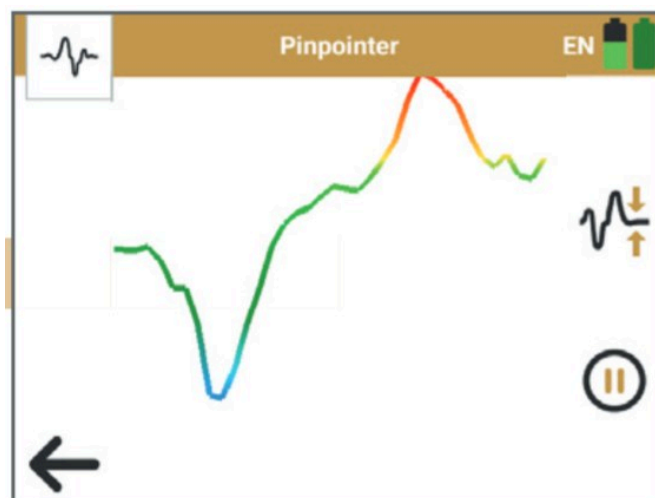


Bewegen Sie die Sonde langsam in beliebige Richtungen: vor und zurück, nach links und nach rechts.

Versuchen Sie, das gesamte Objekt zu erfassen, indem Sie über seine Ränder hinaus messen. Wiederholen Sie dies einige Male, um eine eindeutige Signatur Ihres Ziels zu erhalten.

Halten Sie die Sonde senkrecht zum Boden und vermeiden Sie Drehen, Kippen und Schwenken.

Beim Pinpointen muss die Sonde senkrecht zum Boden gehalten werden. Drehen, schwenken oder kippen Sie die Sonde **NICHT!**

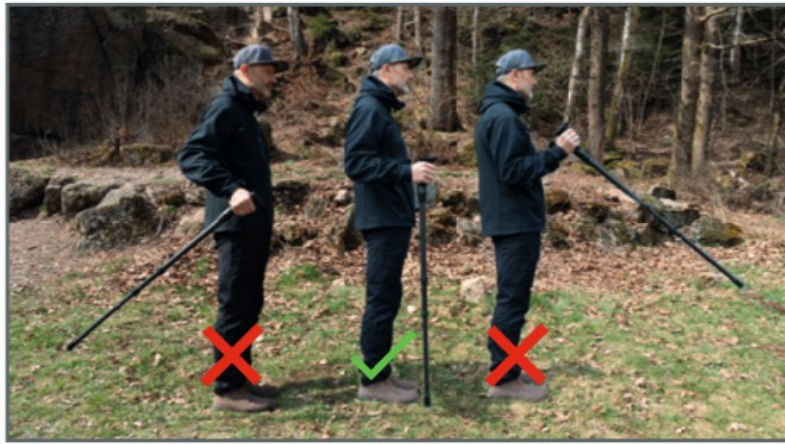


Die Scanergebnisse werden in Echtzeit auf dem Bildschirm der Smartwatch angezeigt.

Wird ein starkes Signal detektiert, erreichen die Werte ihren Höchststand, wenn sich die Sonde direkt über dem detektierten Objekt befindet.

Um den Scan zu unterbrechen, tippen Sie auf , zum Fortsetzen auf .

Um den Scan zu beenden und zum Hauptmenü der App zurückzukehren, tippen Sie auf den Zurück-Pfeil .



5.4.2 Bodenabgleich durchführen

Führen Sie einen Bodenabgleich durch, wenn:

- Sie gleich zu Beginn Zielanzeigen erhalten, obwohl Sie die Sonde nicht bewegen, oder
- Ihr Signal während des Scannens instabil wird.

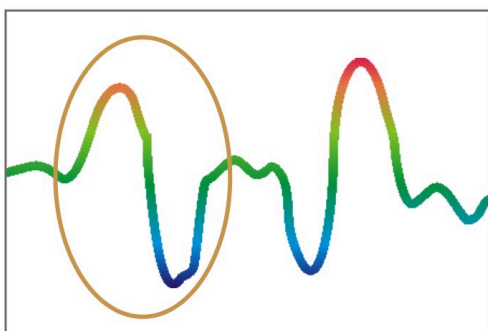
Drücken Sie , um einen Bodenabgleich durchzuführen. Beachten Sie, dass der Pinpointer auch auf Metallschrott oder Verunreinigungen auf oder nahe der Oberfläche reagieren kann. Achten Sie darauf, dass sich die Sonde beim Bodenabgleich nicht über einer solchen Störquelle befindet. Halten Sie die Sonde außerdem senkrecht zum Boden und bewegen Sie sie nicht.

Sobald der Detektor neu abgeglichen ist, können Sie mit Ihrem Scan fortfahren.

Der Bodenabgleich kann beliebig oft durchgeführt werden.

5.4.3 Pinpointer-Scan auswerten

Beim Scannen in der Betriebsart Pinpointer sehen Sie eventuell eine oder mehrere unterschiedliche Signaturen, an denen Sie bestimmte Eigenschaften eines Ziels erkennen können.

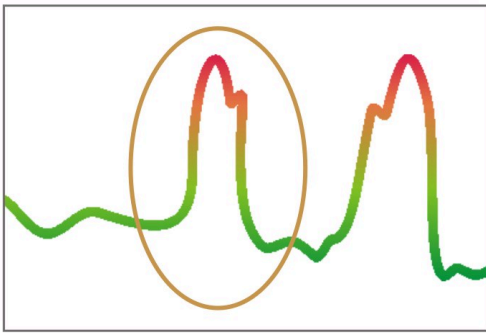


Ferromagnetische Metalle

Ferromagnetische Ziele haben eine positiv-negative Signatur.

Die typische Signatur eines ferromagnetischen Metalls wie Eisen enthält eine positive (rote) und eine negative (blaue) Amplitude. Bei genauem Hinsehen erkennen Sie sogar 2 ferromagnetische Signaturen. Die erste beginnt mit einer positiven, die zweite mit einer negativen Amplitude. Die Reihenfolge ist unwichtig, sie hängt von der Bewegungsrichtung der Sonde ab. Bewegen Sie die Sonde weiter von einer Seite zur anderen, wechseln sich diese 2 Signaturen ständig ab.

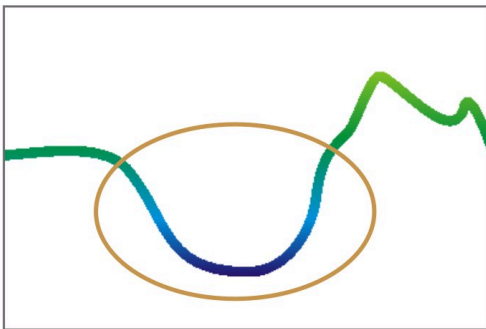
Bewegen Sie die Sonde langsam und in gleichbleibender Höhe über den Boden, um eindeutige Signaturen zu erhalten.



Nicht ferromagnetische Metalle

Nichteisenmetalle haben eine rein positive Signatur.

An der Signatur eines Nichteisenmetalls erkennen Sie, dass nur eine positive Amplitude (rot) vorhanden ist. Neben der Hauptamplitude gibt es einen weiteren kleinen Ausschlag, der typisch für Edelmetalle ist. Auch hier ist die Reihenfolge von Amplitude und kleinem Ausschlag unwichtig, sie hängt von der Scanrichtung ab.

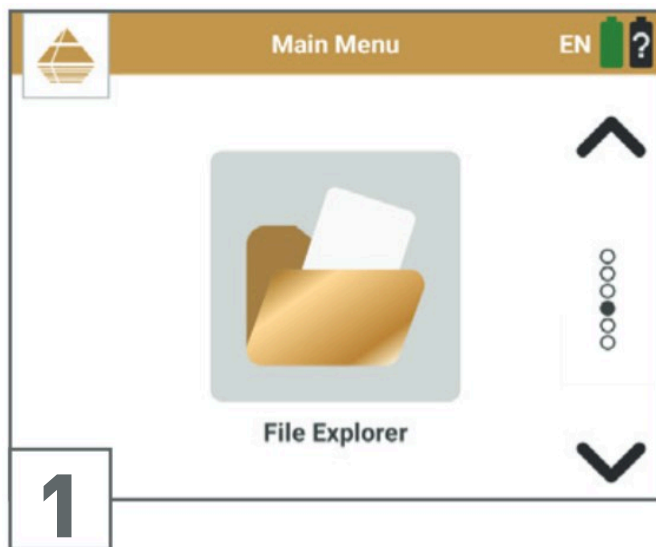


Nichtmetallische Ziele

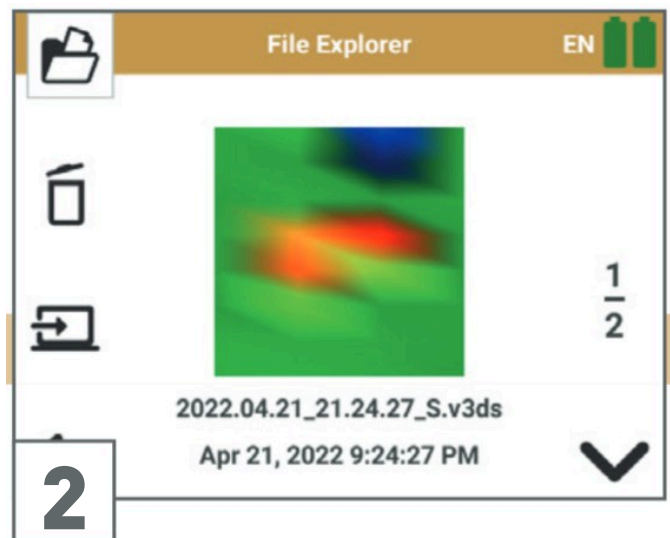
Alle nichtmetallischen Objekte haben eine rein negative Signatur.

Die Signatur aller nichtmetallischen Ziele und Strukturen wie Hohlräume, Tunnel oder vergrabene Kunststoffrohre und -kisten wird nur als negative Amplitude (blau) dargestellt.

5.5 FILE EXPLORER

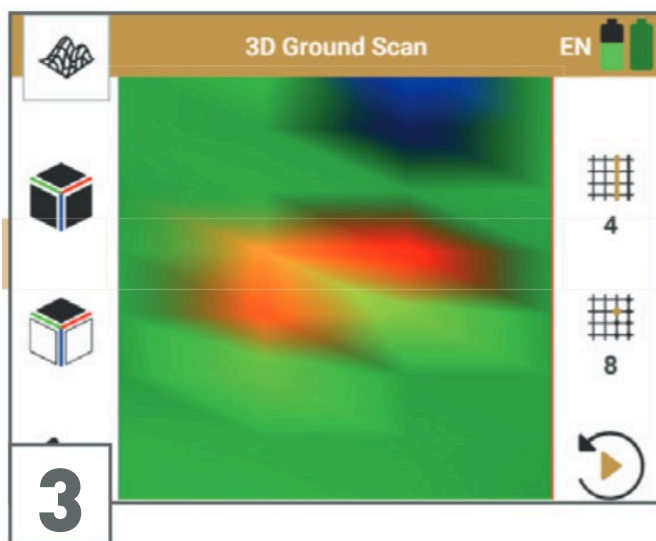


Schalten Sie den Detektor und die Smartwatch ein. Starten Sie die Rover UC App und wählen Sie **File Explorer**.



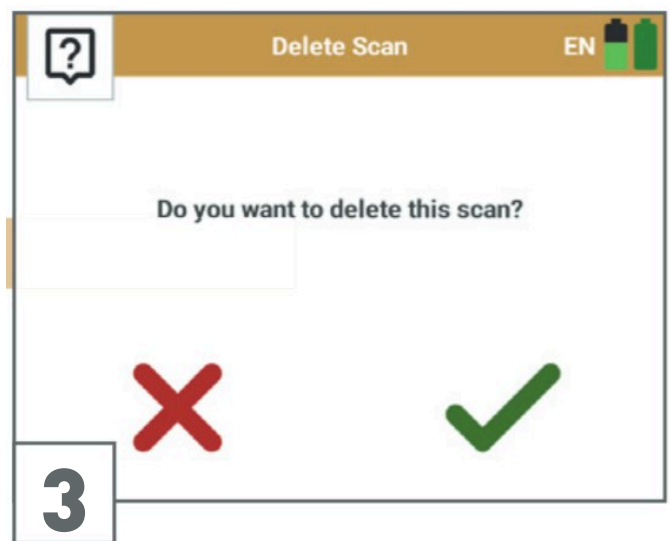
Blättern Sie mit und durch alle gespeicherten Scandateien.

Die Anzahl der verfügbaren Scandateien wird rechts angezeigt.



Scandatei öffnen

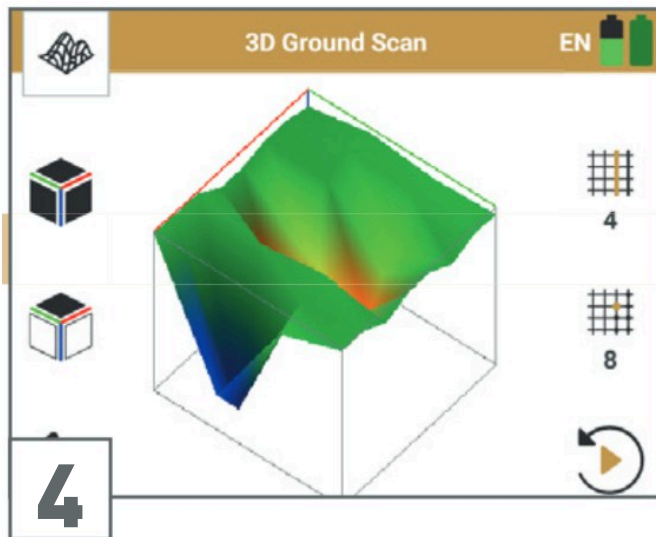
Tippen Sie auf die gewünschte Scandatei, um Ihren Scan zur weiteren Analyse zu öffnen. Die Datei wird in der Draufsicht geöffnet.



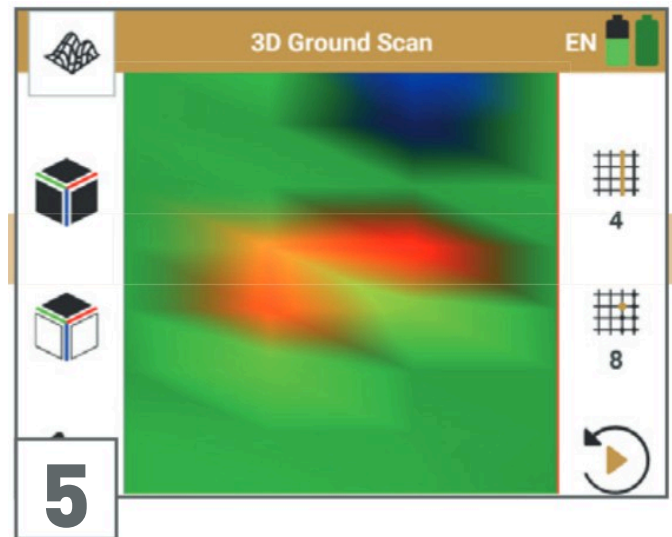
Scandatei löschen

Löschen Sie die gewählte Scandatei mit . Bestätigen Sie mit oder brechen Sie mit ab.

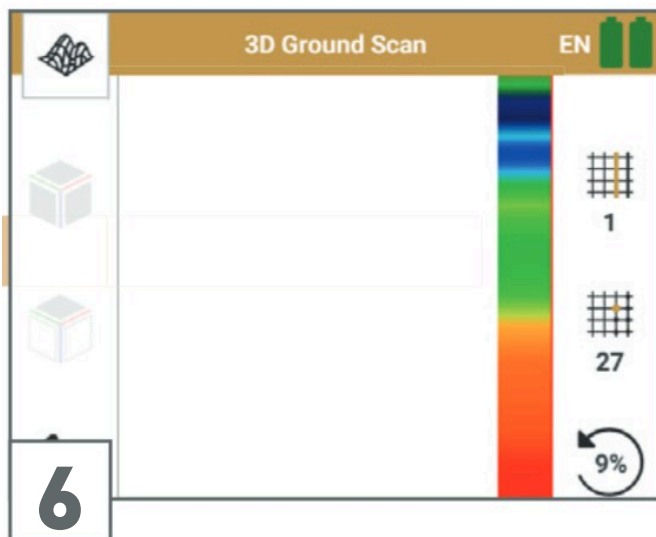
Scandatei übertragen: Fahren Sie mit Kapitel „6 DATEIÜBERTRAGUNG“ auf Seite 39 fort.



Wechseln Sie mit  in die Perspektivansicht oder drehen und skalieren Sie die Ansicht frei mit intuitiven Fingergesten (Zusammenziehen / Ziehen).

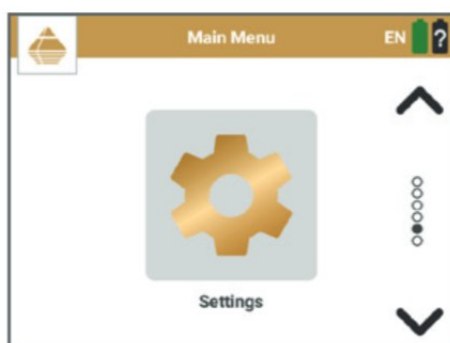


Spielen Sie Ihre Messung mit  erneut ab.



Die Wiedergabe zeigt den vollständigen Scan Linie für Linie.

5.6 SETTINGS



Im Einstellungsmenü können Sie folgende Einstellungen vornehmen:

- Sprache
- Ton
- Vibration
- GPS
- App-Design
- Längeneinheit
- Aktivierung
- Update

5.6.1 Sprache



Der Rover UC kann zur einfacheren Bedienung in verschiedenen Sprachen verwendet werden.

Mit den Tasten <> blättern Sie durch die Sprachen. Die gewählte Sprache wird automatisch übernommen.

Nach der Auswahl wird Ihre bevorzugte Sprache im Symbol der Symbolleiste mit dem zweistelligen Code nach ISO 639-1 angezeigt. Derzeit werden folgende Sprachen unterstützt:

عربي (AR)

Ελληνικά (EL)

فارسی (FA)

日本語 (JA)

Türkçe (TR)

български (BG)

English (EN)

Français (FR)

Polski (PL)

中文 (ZH)

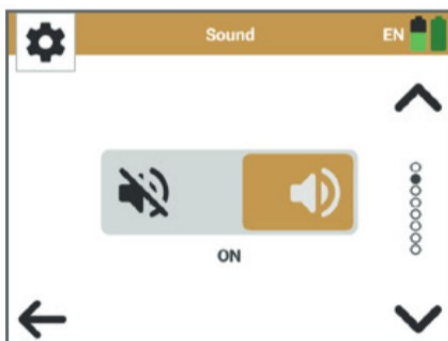
Deutsch (DE)

Español (ES)

Italiano (IT)

Русский (RU)

5.6.2 Ton



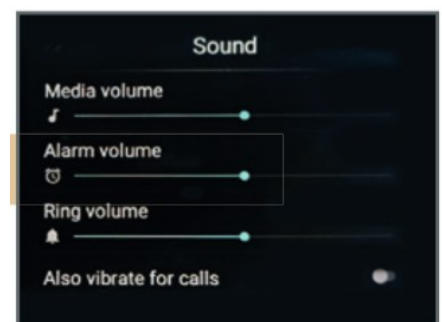
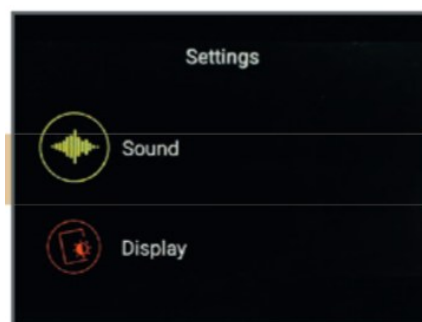
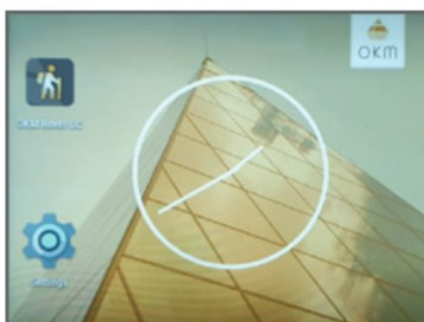
Schalten Sie zwischen **ON** und **OFF** um.

Die Betriebsarten 3D Ground Scan und Magnetometer geben eine akustische Rückmeldung (Ton), die ein- oder ausgeschaltet werden kann.

Sie können den mitgelieferten Bluetooth-Kopfhörer verwenden, um nicht durch Töne aufzufallen, oder den Ton ausschalten.



Die Lautstärke der Rover UC Betriebsarten mit akustischer Rückmeldung muss in den Einstellungen der Smartwatch angepasst werden!



- Lautstärke für **Magnetometer** über die **Medienlautstärke** der Smartwatch einstellen:
(Smartwatch) Settings > Sound > Media volume
- Lautstärke für **3D Ground Scan** über die **Klingeltonlautstärke** der Smartwatch einstellen:
(Smartwatch) Settings > Sound > Ring volume

5.6.3 Vibration



Schalten Sie zwischen **ON** und **OFF** um.

Die Betriebsarten 3D Ground Scan und Magnetometer geben eine haptische Rückmeldung (Vibration), die ein- oder ausgeschaltet werden kann.

Das ist sehr hilfreich, wenn Sie unauffällig mit ausgeschaltetem Ton messen.

Um den Akku zu schonen, empfehlen wir, die Vibration auszuschalten.

5.6.4 GPS

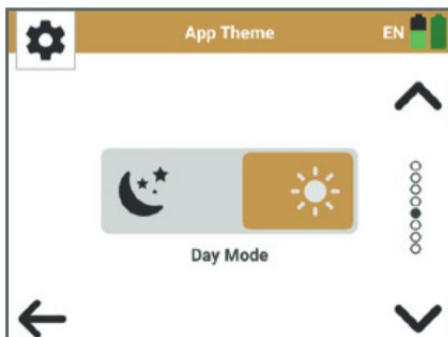


Schalten Sie zwischen **ON** und **OFF** um.

Sie können für 3D Ground Scans GPS-Koordinaten aufzeichnen. Die Standortdaten werden mit Ihrer Scandatei gespeichert und stehen für die weitere Analyse und Dokumentation in der Software **Visualizer 3D Studio** zur Verfügung.

Wenn Sie den GPS-Standort nicht aufzeichnen möchten, können Sie GPS vollständig ausschalten.

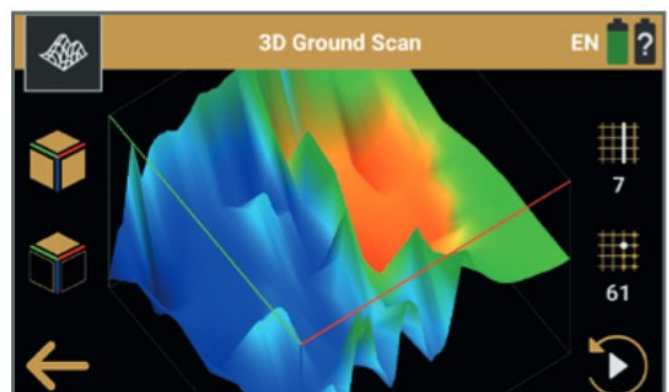
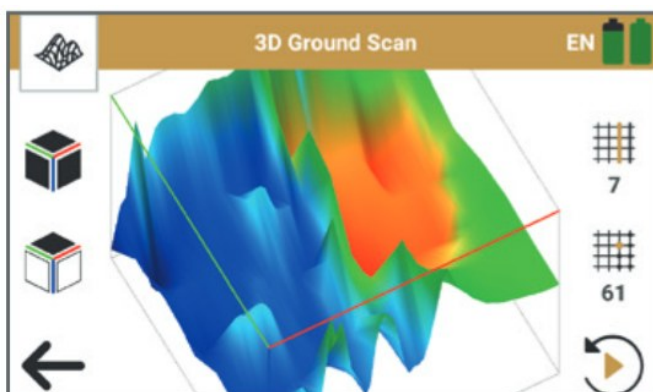
5.6.5 App-Design



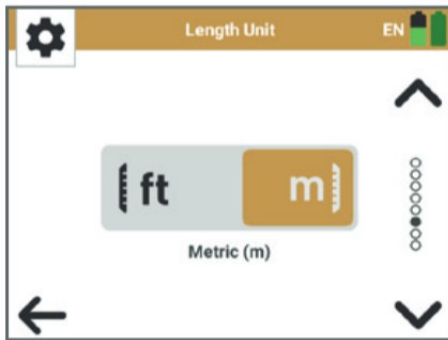
Schalten Sie zwischen den App-Designs **Day Mode** und **Night Mode** um.

Day Mode eignet sich besonders an sonnigen Tagen und in heller Umgebung.

Night Mode eignet sich besonders nachts und bei Dunkelheit. Außerdem bleiben Sie damit im Dunkeln unauffällig.



5.6.6 Längeneinheit

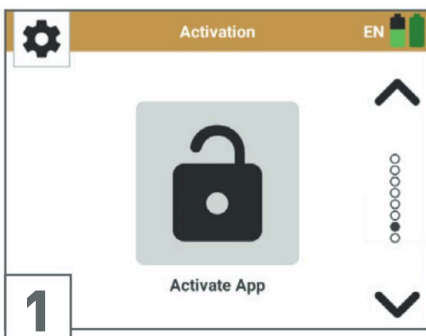


Schalten Sie zwischen den Längeneinheiten **Imperial** und **Metric** um.

Imperial zeigt alle Maße in Fuß (ft) an.

Metric zeigt alle Maße in Metern (m) an.

5.6.7 Aktivierung



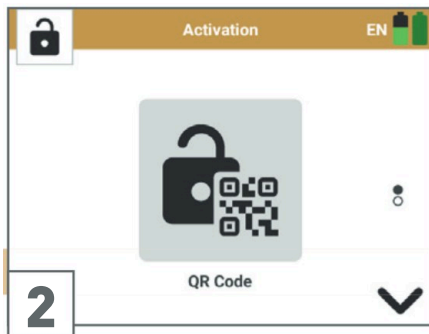
Die OKM Rover UC App ist auf dem mitgelieferten Android-Gerät in der Regel bereits vorkonfiguriert.

Eine Aktivierung kann erforderlich sein,

- wenn Sie Ihr eigenes Android-Gerät verwenden möchten,
- wenn Sie weitere Android-Geräte hinzufügen möchten,
- wenn Sie das vorkonfigurierte Gerät zurücksetzen und die App neu installieren müssen.

Starten Sie *Activate App* im Einstellungsmenü des Rover UC.

Weg A: QR-Code



Wenn Sie von OKM einen QR-Code für die automatische Aktivierung erhalten haben, wählen Sie **QR Code**.

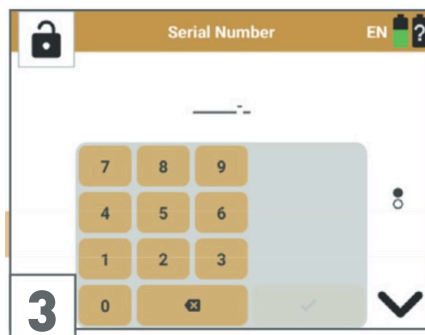


Scannen Sie mit der Kamera der Smartwatch den QR-Code, der dem Detektor beiliegt.

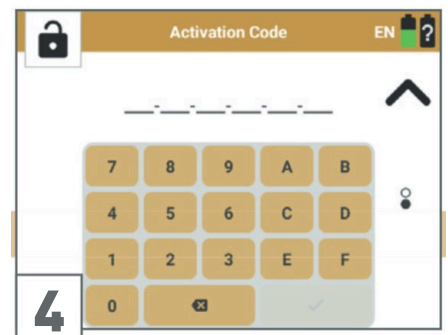
Weg B: Manuell



Wenn es Probleme gibt oder Sie keinen QR-Code haben, wählen Sie **Manual**.



Geben Sie im nächsten Schritt die **Seriennummer** des OKM Rover UC ein.



Geben Sie im nächsten Schritt den **Aktivierungscode** des OKM Rover UC ein.

Aktivierung abschließen



Bestätigen Sie die Aktivierung mit 

Ist die Aktivierung fehlgeschlagen, versuchen Sie es bitte erneut und prüfen Sie, ob alle eingegebenen Daten korrekt sind.

5.6.8 Update



Stellen Sie sicher, dass das WLAN Ihrer Android Smartwatch aktiviert und mit dem Internet verbunden ist.

Tippen Sie, um nach neuen Updates zu suchen. Dies dauert einige Sekunden.

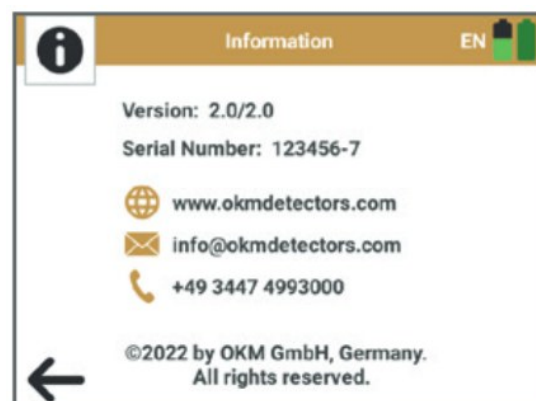
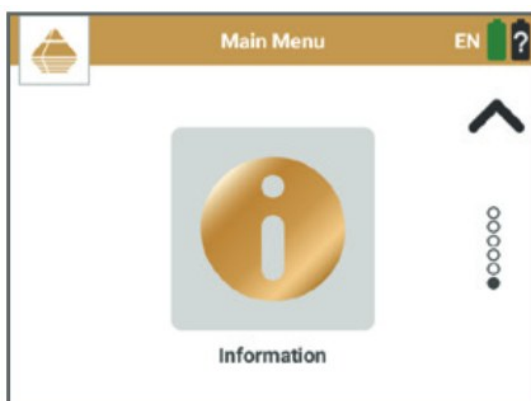
Wenn Sie bereits die neueste Version haben, erscheint die Meldung „No new update available“. Bestätigen Sie mit .

Andernfalls laden Sie das neue Update herunter und installieren es.

5.7 INFORMATION

Dieser Abschnitt zeigt Informationen zum Detektor:

- App-Version / Firmware der Teleskopsonde
- Seriennummer
- OKM Kontaktdaten

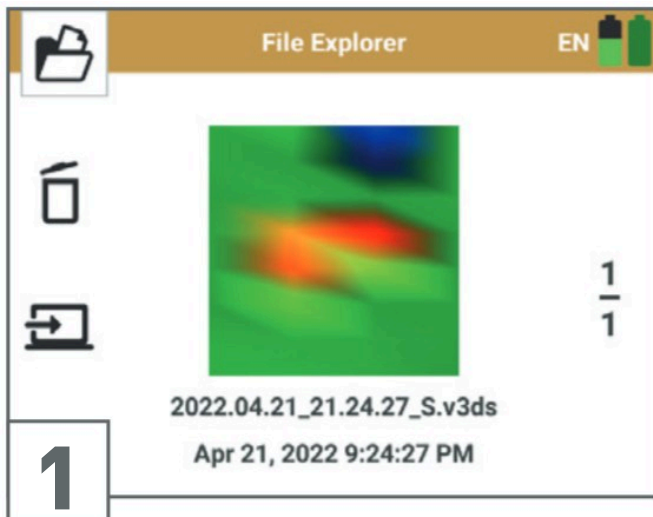


KAPITEL 6

Dateiübertragung

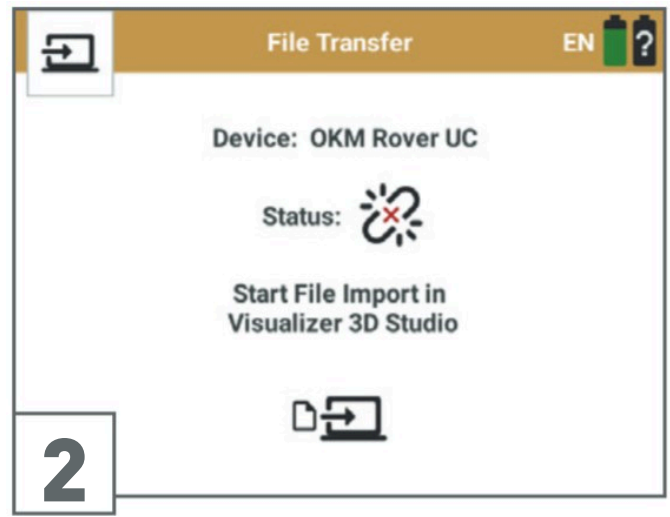
6.1 BLUETOOTH KOPPELN

Bevor Sie Scandaten zum ersten Mal an die Software Visualizer 3D Studio übertragen, muss das Bluetooth Ihres Computers mit Ihrer OKM Rover UC App gekoppelt werden.



Schalten Sie die Smartwatch ein. Starten Sie die Rover UC App und wählen Sie **File Explorer**.

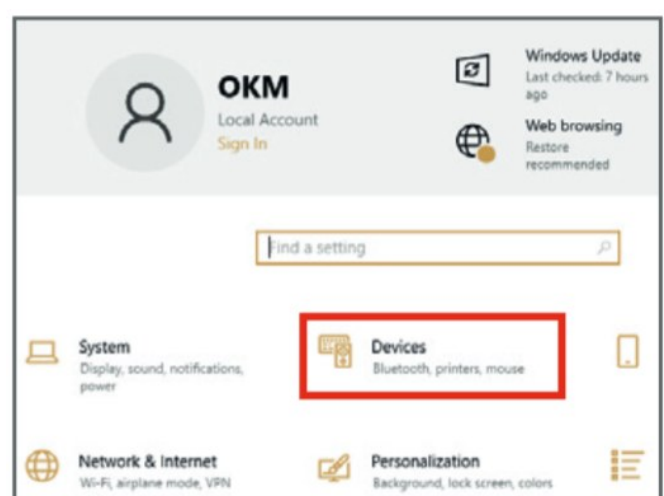
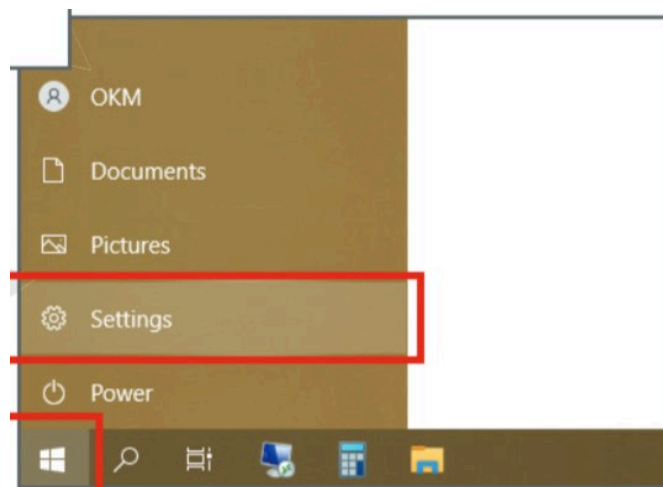
Tippen Sie auf , um die Übertragung der Scans zu starten.



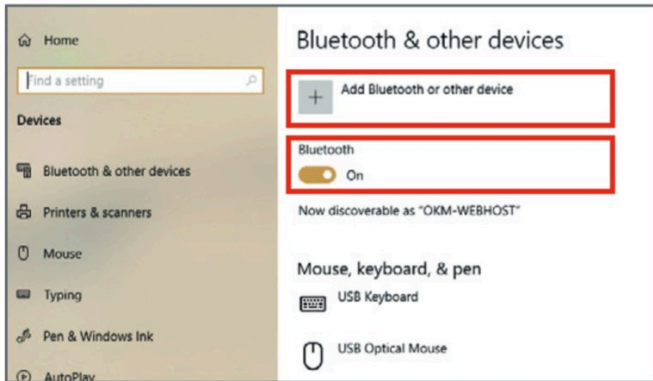
Nach dem Start der Übertragung versucht die App, eine Bluetooth-Verbindung zum Notebook mit Visualizer 3D Studio herzustellen.

Beim ersten Koppeln per Bluetooth führen Sie am Notebook die folgenden Schritte aus: Klicken Sie auf  und öffnen Sie **Settings > Devices**:

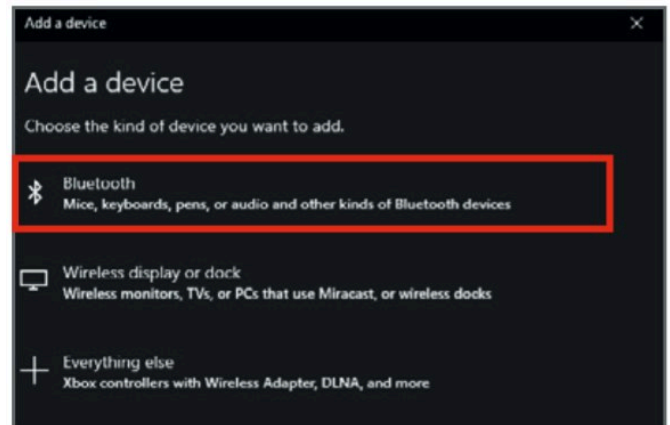
3



4



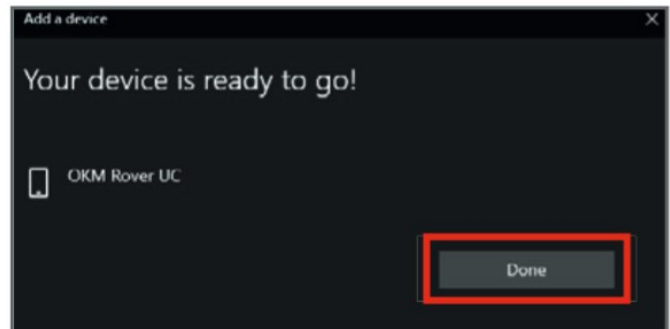
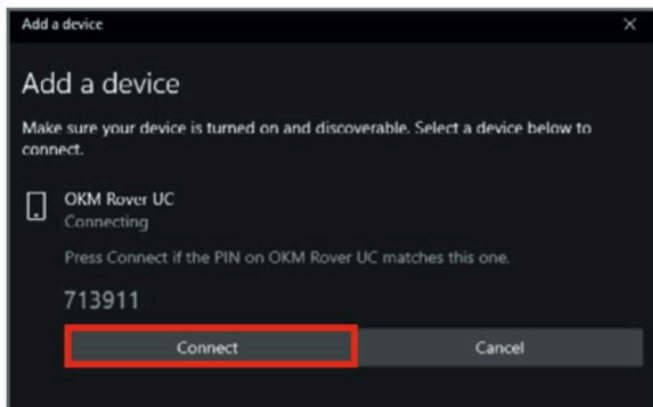
Stellen Sie sicher, dass Bluetooth aktiviert ist.
Klicken Sie dann auf *Add Bluetooth or other device*.



Klicken Sie dann auf *Bluetooth*.

5

Wählen Sie im Dialog „Add Bluetooth or other device“ *Bluetooth* und *OKM Rover UC*. Bestätigen Sie zum Verbinden die PIN:

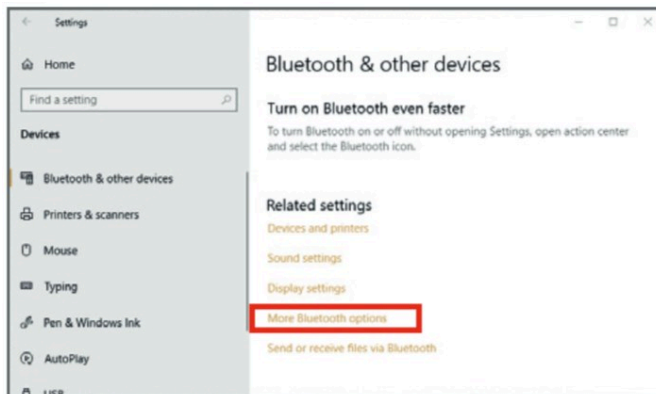


Bestätigen Sie mit einem Klick auf *Done*.

1. Tippen Sie auf der Smartwatch auf *Pair*.
2. Klicken Sie im Windows-Dialog auf *Connect*.

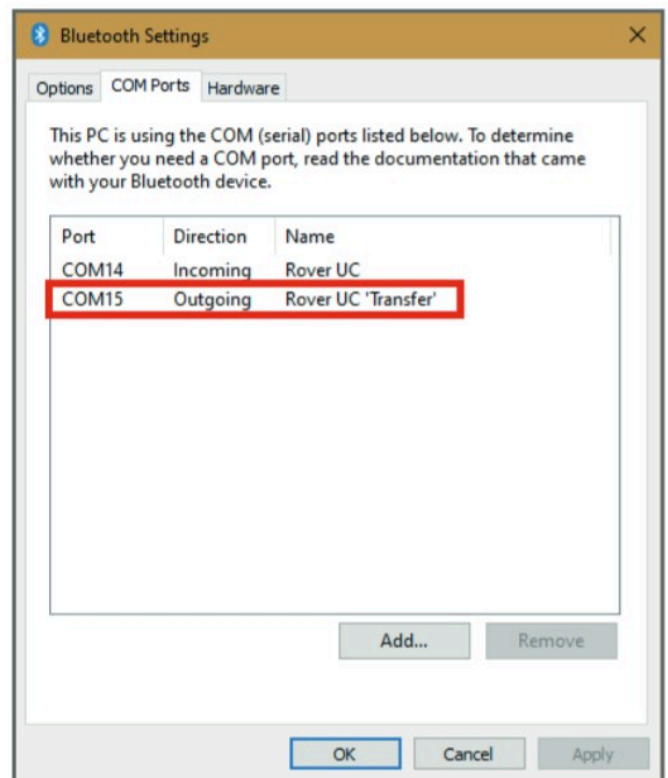
6

Scrollen Sie im Dialogfenster nach unten und wählen Sie *More Bluetooth options*.



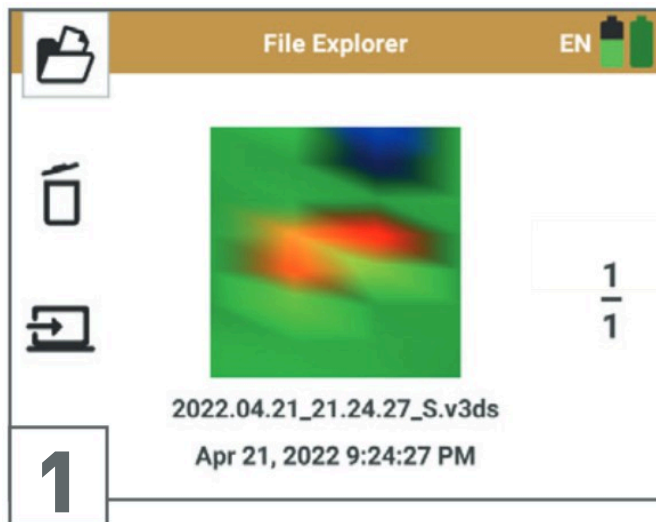
Stellen Sie sicher, dass Ihr Gerät eingeschaltet ist.

Wählen Sie im neuen Dialogfenster die Registerkarte *COM Ports* und notieren Sie den Port für *OKM Rover UC 'Transfer'*. Diesen benötigen Sie für den Dateimport, siehe Abschnitt „6.2 SCANDATEN PER BLUETOOTH IMPORTIEREN“ auf Seite 42.



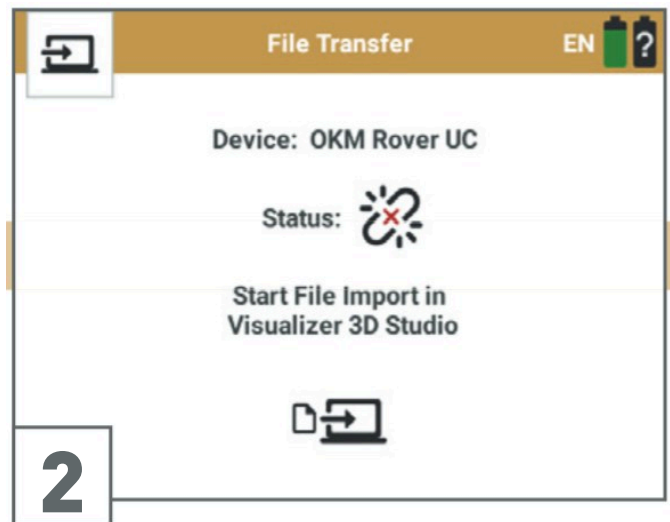
6.2 SCANDATEN PER BLUETOOTH IMPORTIEREN

Stellen Sie sicher, dass Sie die Schritte aus Abschnitt „6.1 BLUETOOTH KOPPELN“ auf Seite 39 durchgeführt haben.



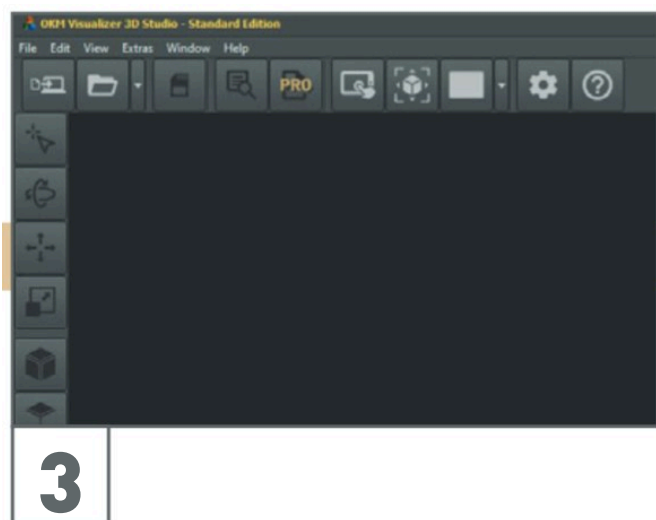
Schalten Sie die Smartwatch ein. Starten Sie die Rover UC App und wählen Sie **File Explorer**.

Tippen Sie auf , um die Übertragung der Scans zu starten.



Nach dem Start der Übertragung versucht die App, eine Bluetooth-Verbindung zum Notebook mit Visualizer 3D Studio herzustellen.

Wenn Sie die Rover UC App zum ersten Mal koppeln, stellen Sie sicher, dass Sie die Schritte aus Abschnitt „6.1 BLUETOOTH KOPPELN“ auf Seite 39 durchgeführt haben.



Starten Sie die Software Visualizer 3D Studio und wählen Sie im Menü **File > Import** oder klicken Sie in der Hauptsymbolleiste auf das Symbol .



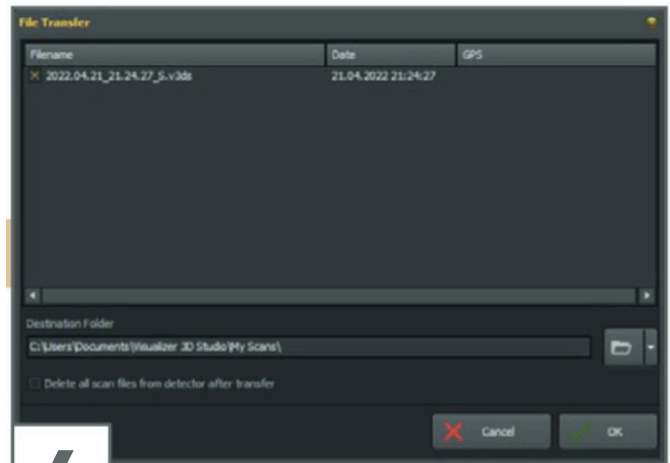
Wählen Sie in der Liste „Rover UC (version 2.0 or higher)“ und klicken Sie auf **Next**.



5

Wählen Sie die richtige Schnittstelle (COM-Port, siehe Abschnitt „6.1 BLUETOOTH KOPPELN“ auf Seite 39, Schritt 6) und klicken Sie auf **OK**.

Die Bluetooth-Verbindung wird hergestellt.



6

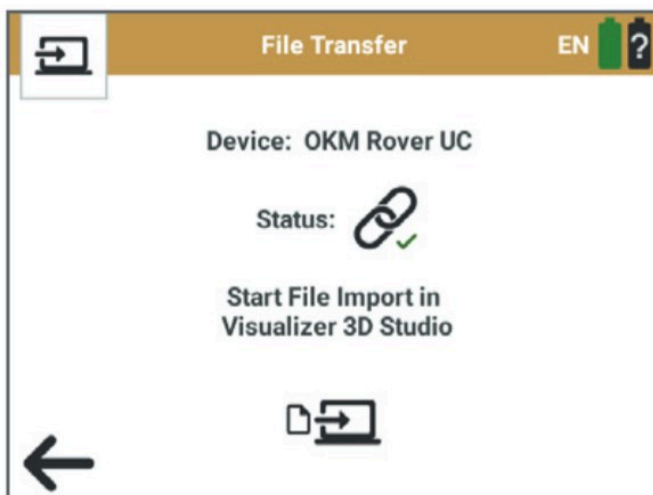
Warten Sie einen Moment, bis alle Dateien aufgelistet sind. Markieren Sie die Scandateien, die Sie auf das Notebook übertragen und in Visualizer 3D Studio importieren möchten.

Mit einem Rechtsklick auf die Dateiliste öffnen Sie ein Kontextmenü mit weiteren Auswahloptionen.

Vergessen Sie nicht, ein Importverzeichnis für Ihre Dateien auszuwählen.

Wenn Sie alle übertragenen Scandateien nach der Übertragung vom Gerät löschen möchten, aktivieren Sie das Kontrollkästchen „Delete all ...“.

Bestätigen Sie mit **OK**, um den Import abzuschließen.



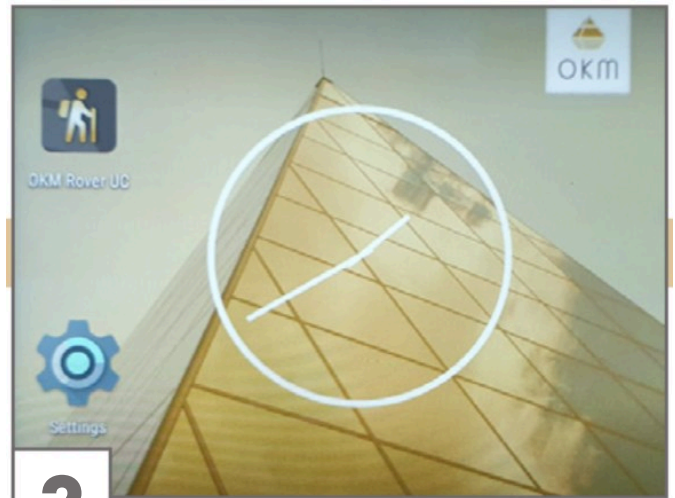
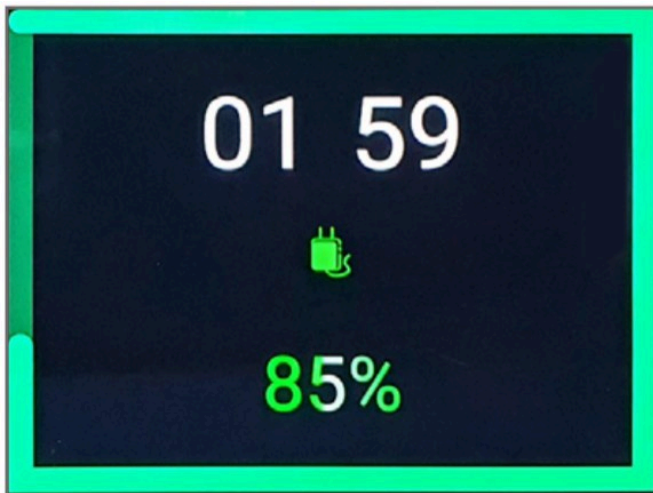
6.3 SCANDATEN PER KABEL IMPORTIEREN

Alternativ können Sie Ihre Scandateien per Kabel übertragen. Verwenden Sie dazu das Ladekabel, das im Lieferumfang der Rover UC Smartwatch enthalten ist.



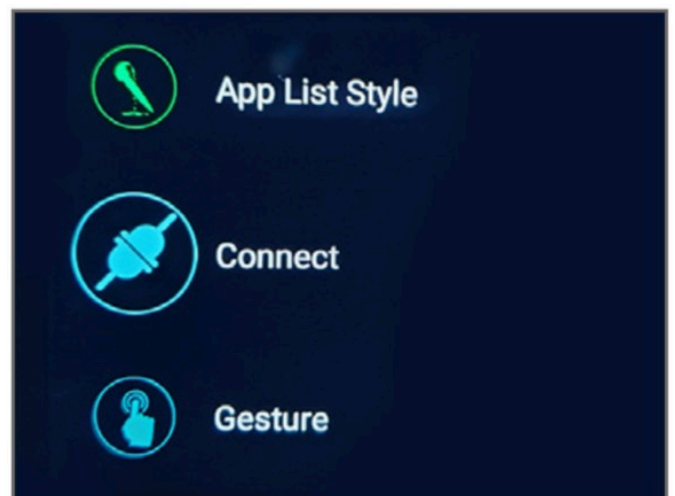
Schalten Sie die Smartwatch ein und schließen Sie das Ladekabel an.

Die Smartwatch zeigt nun den Ladebildschirm an:



Wischen Sie nach rechts, um zum Startbildschirm zurückzukehren.

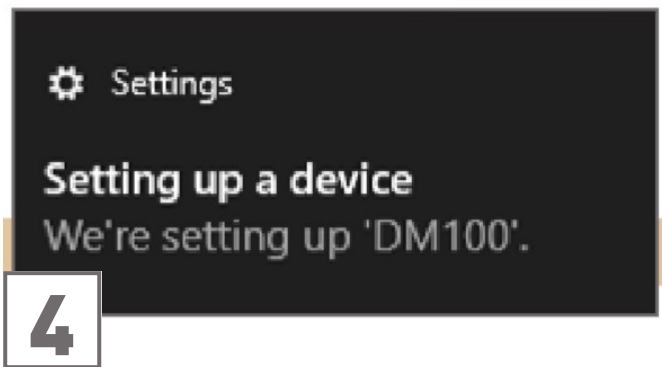
Tippen Sie auf *Settings*, wischen Sie nach oben und wählen Sie *Connect*:



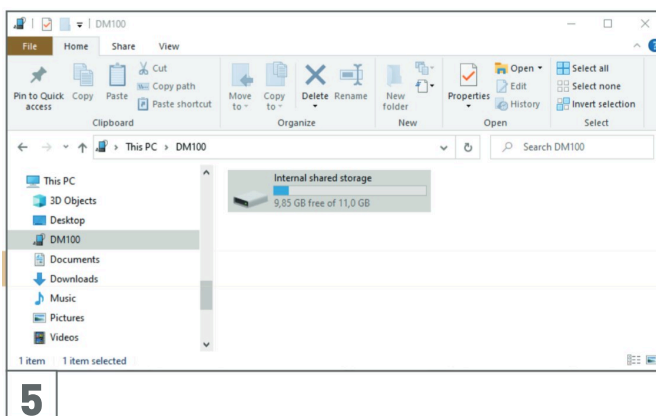
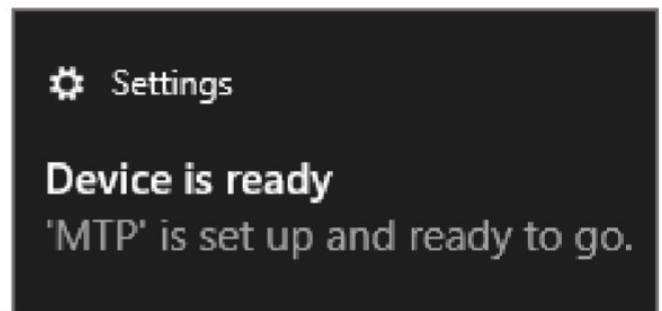


Wählen Sie *USB*.

Die Standardeinstellung für USB ist *Charge this device*. Wählen Sie *Transfer files* und kehren Sie durch Wischen nach rechts zum Startbildschirm zurück.

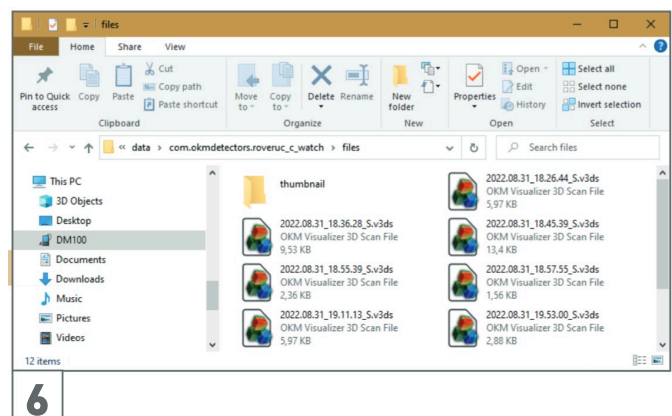


Sobald Ihr PC Ihre Rover UC Smartwatch erkannt hat ...



... wird sie im Windows Explorer unter *This PC* hinzugefügt. Wählen Sie das Gerät aus und öffnen Sie dessen *Internal shared storage*:

Android > data > com.okmdetectors.roveruc_c_watch > files



Kopieren Sie die .v3ds-Dateien auf Ihren PC. Anschließend können Sie die .v3ds-Dateien in *Visualizer 3D Studio* öffnen.



Weitere Informationen zur Handhabung Ihres Detektors, zur Optimierung von 3D Ground Scans und zur Durchführung von Scananalysen finden Sie in den folgenden Dokumentationen:

Rover UC Tutorials und Schulungen

www.okmdetectors.com/rover-uc-tutorials

www.okmdetectors.com/youtube-playlist-rover-uc

3D Ground Scan Guide: Scans vorbereiten, durchführen und optimieren

www.okmdetectors.com/ground-scan-guide

Visualizer 3D Studio Dokumentation: 3D-Scanbilder analysieren und bearbeiten

www.okmdetectors.com/blogs/v3ds-documentation/analyzing-and-editing-3d-scan-images

OKM GERMAN DETECTORS

Mit Sitz in Altenburg entwickeln und fertigen wir seit 1998 geophysikalische Detektoren. Unsere einzigartige Detektionstechnologie macht vergrabene Objekte und Strukturen sichtbar.

OKM GmbH

Julius-Zinkeisen-Str. 7 | 04600 Altenburg | Deutschland



☎ +49 3447 499300 0

📞 +49 162 419 2147

✉ info@okmdetectors.com

🌐 www.okmdetectors.com

